

# MATRIX<sup>®</sup> PRO GS

## GEBRUIKERSHANDLEIDING

MATRIX<sup>®</sup> PRO 840GS



MATRIX<sup>®</sup> PRO 570GS



**TeeJet<sup>®</sup>**  
TECHNOLOGIES

A Subsidiary of  Spraying Systems Co.<sup>®</sup>

## #1 Zet de console aan


Druk op de AAN/UIT-KNOP  om de console aan te zetten.




## #2 Homescherm

Zodra de opstartprocedure is voltooid, wordt het beginscherm weergegeven met de optie om een nieuwe taak te beginnen of verder te gaan met een bestaande taak.


## #3 Ga naar Eenheidsinstellingen

1. Druk op het tabblad UNIT SETUP onderin het scherm .

De configuratie-opties  worden als eerste weergegeven.

Gegevensbeheer , Console-instellingen  en Gereedschappen  zijn toegankelijk via de tabtoetsen aan de zijkant.

### Landinstellingen

2. Druk op het tabblad CONSOLE .

3. Druk op **Cultureel**.

Cultureel wordt gebruikt voor instellen van Eenheid, Taal en de Tijdzone.

### GPS-configuratie

1. Druk op het tabblad CONFIGURATIE aan de zijkant .

2. Druk op **GPS**.

GPS wordt gebruikt om het GPS-type, de GPS-poort en PRN en de GPS-statusinformatie te bekijken.


### Werktuig instellen

1. Druk op het tabblad CONFIGURATIE aan de zijkant .

2. Druk op **Werktuig**.

Werktuig instellen wordt gebruikt voor de verschillende instellingen in verband met de rechte lijn-modus, gespreid modus of verzetmodus. De instellingen hangen af van het gebruik van een SmartCable of Sectie Driver-module (SDM).

### Geassisteerd/Auto-sturen-instelling


1. Druk op het tabblad CONFIGURATIE aan de zijkant .

2. Druk op **Geassisteerd/auto-sturen**.

Wanneer er een module voor stuurbediening (SCM) aanwezig is, zijn de opties voor stuurondersteuning en automatische besturing aanwezig. Raadpleeg de installatiehandleiding voor uw specifieke Geassisteerd/Auto-sturen voor gedetailleerde configuratie-instructies.

## #4 Ga naar het Navigatiescherm

1. Druk op het tabblad NAVIGATIE VOERTUIGWEERGAVE , NAVIGATIE VELDWEERGAVE of  REALVIEW-NAVIGATIE .

2. Druk op het tabblad NAVIGATIE EN GELEIDER OPTIES  om de navigatieopties weer te geven.

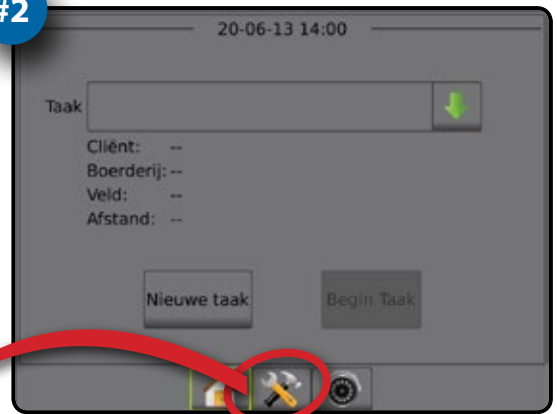
### Kies een navigatiemodus

- ▶ Recht AB 
- ▶ Gebogen AB 
- ▶ Circle Pivot 
- ▶ Laatste doorgang 
- ▶ Volgende rij 

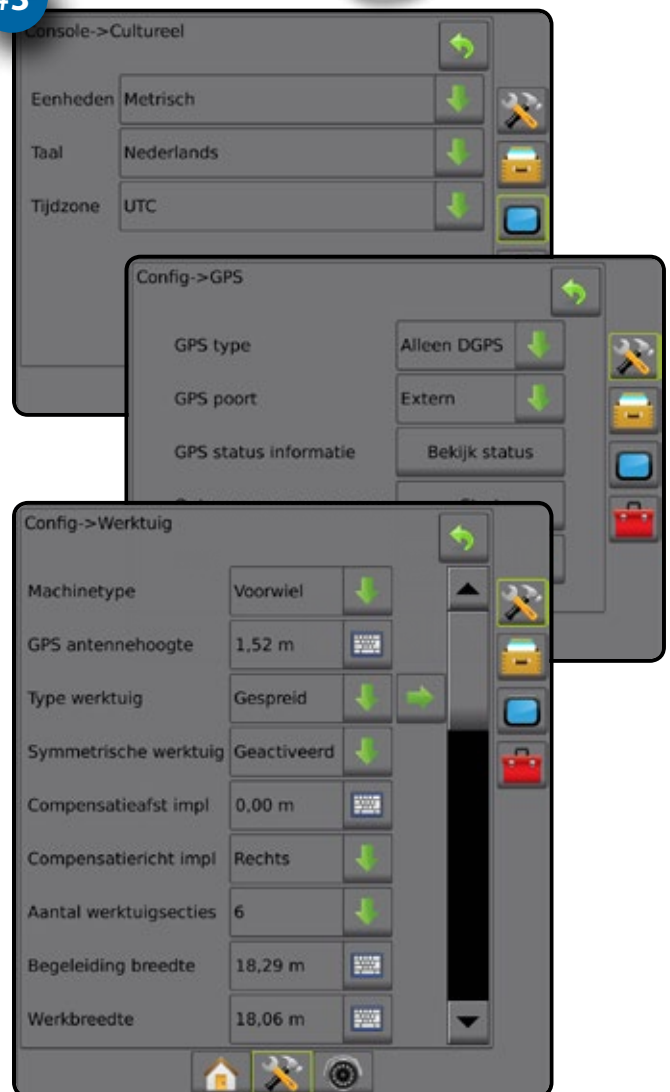
### De punten A en B markeren

Ga als volgt te werk om een AB-hulprij vast te leggen:

#2



#3



#4



# Inhoudsopgave

## HOOFDSTUK 1 - SYSTEEMOVERZICHT 1

Productupgrades beschikbaar.....	1
----------------------------------	---

### SYSTEEMCOMPONENTEN 1

Matrix Pro 570GS-console .....	1
Matrix Pro 840GS-console .....	2
RealView®-camera: .....	2
Aanvullende informatie .....	2
Inschakelen.....	2
Uitschakelen .....	2
Opstartprocedure .....	2
Aanbevolen antenne-installatie.....	2

### CONFIGURATIES 3

## HOOFDSTUK 2 – INLEIDING 4

### HET BASISCHERM GEBRUIKEN 4

Onderste tabbladen.....	4
Opties die niet beschikbaar zijn als een taak actief is .....	4
Schermkleuren console .....	5
Pop-upvensters met waarschuwingen en informatie .....	6
Keuzes in het vervolgkeuzemenu .....	6
Door schermen bladeren .....	6
Informatie over de configuratieoptie .....	6
Invoerscherm toetsenbord.....	6

### MENU-OPTIES VOOR DE CONFIGURATIE VAN HET APPARAAT 7

## HOOFDSTUK 3 – TAAKEN/HOMESCHERM 8

### EENVOUDIGE MODUS 9

Nieuwe taak.....	9
Taak voortzetten .....	9
Taak afsluiten.....	9

### GEAVANCEERDE MODUS 9






Nieuwe taak.....	9
Taak starten.....	9
Taak afsluiten.....	9

## HOOFDSTUK 4 – VIDEOWEERGAVE IN VOLLEDIG SCHERM 10

## HOOFDSTUK 5 - SYSTEEMCONFIGURATIE 11

### OVERZICHT 11

Opties die niet beschikbaar zijn als een taak actief is.....	12
--	----

	<b>CONFIGURATIE</b>	<b>12</b>
	Werktuig.....	13
	Type werktuig.....	13
	Enkele sectie setup .....	13
	Configuratie van de SmartCable- of Sectie Driver-module .....	14
	Lichtbalk.....	15
	Auto-sturen.....	15
	Geassisteerd/Auto-sturen niet beschikbaar.....	16
	Kantelcorrectie .....	16
	Veldniveau niet beschikbaar.....	16
	Kantelcorrectie niet beschikbaar.....	16
	GPS.....	17
	PRN wordt niet getoond.....	17
	Video .....	17
	Videoconfiguratie niet beschikbaar.....	17
	Sensoren .....	18
	Sensoren niet beschikbaar.....	18
	Druksensor.....	18
	Monitor druppelafmeting .....	19
	Monitor druppelafmeting niet beschikbaar.....	19
	<b>GEGEVENSBEHEER</b>	<b>20</b>
	Taakgegevens .....	20
	Taakgegevens niet beschikbaar.....	20
	Overbrengen .....	21
	Beheren .....	21
	Rapporten .....	22
	Opties.....	22
	Machine-instellingen .....	23
	Overbrengen .....	24
	Beheren .....	24
	Beschikbaarheid van machine-instellingen .....	25
	<b>CONSOLE</b>	<b>26</b>
	Beeldscherm.....	26
	Cultureel.....	27
	Audio volume.....	27
	Demo-modus .....	28
	Over .....	28
	<b>TOOLS</b>	<b>29</b>
	<b>HOOFDSTUK 6 – NAVIGATIE</b>	<b>30</b>
	Opties in de navigatieschermen .....	31
	<b>NAVIGATIEBALK</b>	<b>32</b>
	Selecteerbare informatie .....	32
	Navigatie-activiteit en boomstatus .....	32
	<b>STATUSBALK</b>	<b>33</b>
	Status-/informatieschermen .....	33
	<b>NAVIGATIESCHERMEN</b>	<b>35</b>
	Voertuigweergaven .....	36

Veldweergave .....	37
RealView-navigatie.....	38

## NAVIGATIEFUNCTIES 39

Rechte AB-geleiding.....	39
Gebogen AB-geleiding.....	39
Circle Pivot-geleiding.....	39
Laatste doorgang-geleiding.....	39
Volgende rij-geleiding.....	39
Geen navigatiefunctie.....	39

## RICHTLIJNEN 40

Gebogen Lookahead-geleider.....	40
Markeer A en B Punten.....	40
A+ verplaatsen functie.....	41
Volgende navigatiefunctie.....	42
Laatste doorgang geleiders.....	42
Volgende rij geleiders.....	43
Azimuthgraad.....	43

## BEWERKINGSGRENS 44

## NAAR PUNT TERUGKEREN. 46

Markeer een retourpunt.....	46
Het retourpunt wissen.....	46
Navigatie naar een retourpunt.....	46

## BOOMPILOT 47

Enkele sectie.....	47
Alleen console.....	47
Met de optionele schakelaar.....	47
<i>Met behulp van de aan/uit-schakelaar.....</i>	47
<i>Met behulp van de console.....</i>	47
SmartCable of Sectie Driver-module.....	48
Alleen console.....	48
Snelheidsbegrenzer of schakelkast.....	48
<i>Ratecontroller met Interne Sectie Driver-module.....</i>	48
<i>Schakelaar voor in-/uitschakelen van toediening.....</i>	48

## ZOOM IN/UIT 49

Voertuigweergaven.....	49
Veldweergave.....	49

## PANMODUS 49

## SPECIFIEKE OPTIES VOOR REALVIEW 50

Configuratieopties voor RealView.....	51
---------------------------------------	----

## HOOFDSTUK 7 - GPS 52

GPS.....	52
GPS type.....	53
GPS poort.....	53
<i>Minimale configuratie-eisen voor de externe ontvanger.....</i>	53
<i>GPS-statusinformatie op navigatieschermen.....</i>	54

GGA-eisen .....	54
De ontvanger programmeren .....	54
PRN .....	54
<i>Alternatieve PRN</i> .....	55
<i>PRN wordt niet getoond</i> .....	55

## HOOFDSTUK 8 - WERKTUIGCONFIGURATIE 56

Type werktuig .....	56
---------------------	----

### GEBRUIK VAN HET BASISCHERM 57

### CONFIGURATIE VAN ENKELE SECTIE 58

Recht werktuig .....	59
Teejet gespreid type werktuig .....	59
OEM gespreid type werktuig.....	60

### CONFIGURATIE VAN DE SMARTCABLE OF SECTIE DRIVER-MODULE 61

Recht werktuig .....	62
Teejet gespreid type werktuig .....	63
OEM gespreid type werktuig.....	64
Type werktuig - verzet .....	64

### DE AFSTAND VAN HET WERKTUIG AANPASSEN 66

Berekenen van het aanpassen van de GPS-compensatie.....	66
Aanpassing van de compensatie van het werktuig.....	67

### FABRIEKSINSTELLINGEN EN BEREIKEN 68

Enkele sectie.....	68
SmartCable of Sectie Driver-module.....	68

## HOOFDSTUK 9 - MONITOR DRUPPELAFMETING 70

### CONFIGURATIE VAN DE MONITOR VOOR DE DRUPPELAFMETING 70

Druksensor .....	70
Monitor druppelafmeting .....	71
<i>Monitor druppelafmeting niet beschikbaar</i> .....	71
Monitor druppelafmeting in-/uitschakelen .....	71
Mondstuk preset.....	72
Huidig mondstuk .....	72

### WERKING VAN DE MONITOR VOOR DE DRUPPELAFMETING 73

<i>Druppelafmetinggrafiek</i> .....	73
Navigatiebalk .....	73



### Veiligheidsinformatie

TeeJet Technologies is niet verantwoordelijk voor schade of letsel als gevolg van het niet naleven van de volgende veiligheidseisen.

U bent als bestuurder van het voertuig verantwoordelijk voor de veilige bediening ervan.

De combinatie van de Matrix Pro GS en een apparaat met Geassisteerd/Auto-sturen is niet bedoeld ter vervanging van de bestuurder van het voertuig.

Verlaat het voertuig niet wanneer de Matrix Pro GS is aangekoppeld.

Controleer of er geen personen en obstakels in de omgeving van het voertuig aanwezig zijn tijdens het aankoppelen van het apparaat.

De Matrix Pro GS is ontworpen ter ondersteuning en verbetering van de efficiëntie tijdens werkzaamheden in het veld. De bestuurder is zelf volledig verantwoordelijk voor de kwaliteit en resultaten van de werkzaamheden.

Ontkoppel of verwijder apparaten voor Geassisteerd/Auto-sturen voor u op de openbare weg rijdt.

## HOOFDSTUK 1 - SYSTEEMOVERZICHT

De Matrix Pro GS maakt het beheer mogelijk van verschillende modules plus GPS-kaarten, navigatie, FieldPilot®, BoomPilot® en gegevensverzameling, alles in 1 console middels CAN-bustechnologie. Het vervangt vele andere consoles in de trekker door één robuust systeem.

### Productupgrades beschikbaar

- FieldPilot® Auto-sturen
- UniPilot® Geassisteerd sturen
- BoomPilot® automatische bediening van gieksectie
- Module voor gyro kantelsysteem
- Videoselectiemodules voor maximaal 8 camera's
- Upgrades voor externe GPS-ontvanger of antenne
- Fieldware® Link toepassing voor van uitgebreid gegevensbeheer
- Druksensorinterfaceset voor druppelmonitor

## SYSTEEMCOMPONENTEN

### Matrix Pro 570GS-console

De Matrix Pro 570GS is ontwikkeld om onder alle agrarische omstandigheden jarenlang te kunnen werken. Degelijke steekers met rubberen afscherming voor vochtige en stoffige omstandigheden voorkomen storingen. Spatwater enz. zal geen schade opleveren aan de console en bedrading. De Matrix Pro 570GS is niet ontwikkeld om te werken in regen. Zorg daarom dat de Matrix Pro GS niet in natte omstandigheden functioneert.

Figuur 1-1: Voor- en achterkant van Matrix Pro 570GS-console



## Matrix Pro 840GS-console

De Matrix Pro 840GS is ontwikkeld om onder alle agrarische omstandigheden jarenlang te kunnen werken. Degelijke stekkers met rubberen afscherming voor vochtige en stoffige omstandigheden, voorkomen storingen. Spatwater enz. zal geen schade opleveren aan de console en bedrading. De Matrix Pro 840GS is niet ontwikkeld om te werken in regen. Zorg daarom dat de Matrix Pro GS niet in natte omstandigheden functioneert.

Figuur 1-2: Voor- en achterkant van Matrix Pro 840GS-console



## RealView®-camera:

De TeeJet Technologies RealView-camera geeft beelden die op het Matrix Pro GS-beeldscherm kunnen worden weergegeven. De camera kan voorwaarts kijken naar het te rijden deel van het veld of kan een machine-element weergeven dat men wil controleren. De camera is uitgerust met een flexibele RAM-montagesteun, integraal "sun shade" en infrarood verlichting, voor heldere videobeelden, zelfs in het donker.

## Aanvullende informatie

Alle wijzigingen worden automatisch opgeslagen.


De console moet uit- en weer ingeschakeld worden als u apparatuur op het Matrix Pro GS-systeem aansluit of wijzigt.

### Inschakelen

Druk op de AAN/UIT-knop  om de console in te schakelen.

Na het inschakelen begint de Matrix Pro GS aan de opstartprocedure.

### Uitschakelen

Om de console uit te zetten houdt u de AAN/UIT-knop  ingedrukt tot een bevestigingsscherm de afsluitmodus bevestigt.

**WAARSCHUWING!** Na het uitschakelen dient u 30 seconden te wachten voordat u de console opnieuw aanzet.

### Opstartprocedure

Het duurt ongeveer 40 seconden voordat de console is ingeschakeld. Tot die tijd wordt een serie schermen getoond. Ook gaan ledlampjes aan en uit en zal de helderheid van het scherm variëren. Als de console is ingeschakeld, wordt het homescherm weergegeven.

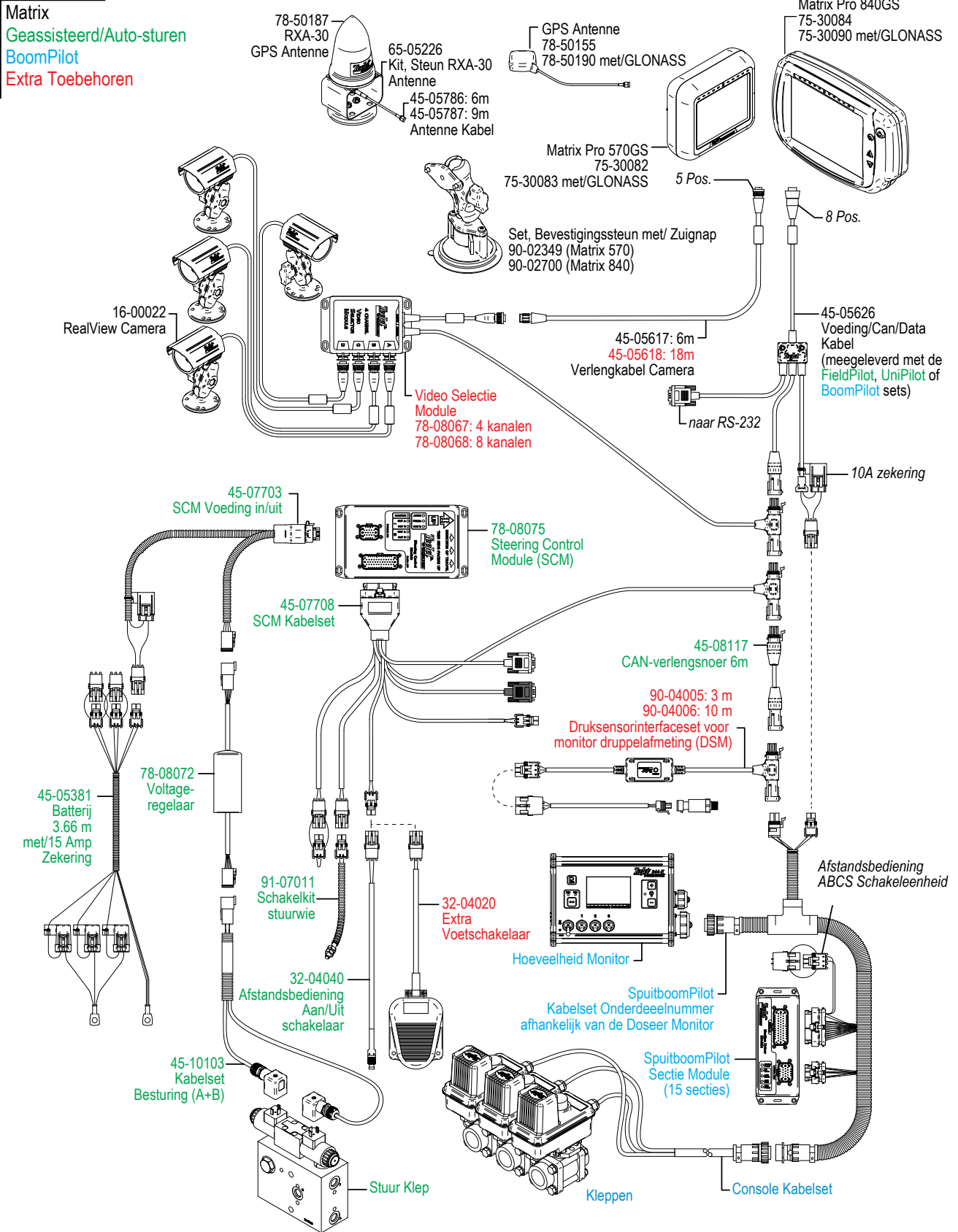
### Aanbevolen antenne-installatie

De GPS-antenne moet zo ver mogelijk op de voorkant van de motorkap of het dak gemonteerd worden op een metalen ondergrond van ten minste 10 vierkante centimeter.

## CONFIGURATIES

Het volgende diagram geeft de typische Matrix Pro GS-configuratie weer. Gezien de vele mogelijke configuraties kunt u dit alleen ter referentie gebruiken.

*Figuur 1-3: Matrix Pro GS w/VSM & Multiple RealView-Camera's, FieldPilot en BoomPilot*



OVERZICHT

INLEIDING

HOME

VOLLEDIG SCHEM

CONFIGURATIE

NAVIGATIE

GPS

WERKTOEG

DRUPPELMONITOR

## HOOFDSTUK 2 – INLEIDING

De Matrix Pro GS kan gebruikt worden als een enkel taaksysteem of geavanceerd multi-taaksysteem. Onafhankelijk van de modus van de console zijn de functies op het basisscherm identiek.






- De tabbladen aan de onderzijde en zijkant van het scherm bieden toegang tot de verschillende schermen en hun onderliggende schermen.
- Pop-upvensters met waarschuwingen en informatie stellen u op de hoogte van de activiteiten van de console en gegevens over de configuratie- en navigatiefuncties
- U kunt de configuratie-opties eenvoudig instellen met behulp van de vervolkeuzemenu's of schermen voor toetsenbordinvoer

Om snel een instelling te vinden, raadpleegt u de menustructuur van de setupmodus.

### HET BASISSCHEM GEBRUIKEN

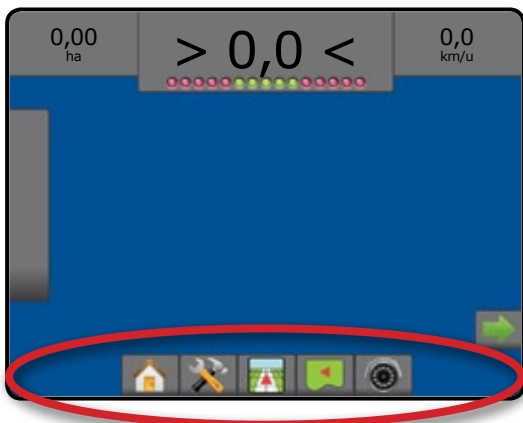
#### Onderste tabbladen

De onderste tabbladen zijn altijd zichtbaar op het scherm. Deze toetsen bieden toegang tot taken, configuratieopties en navigatie.

-  Homescherm/Taakscherm
-  Configuratie van het apparaat
-  Navigatie voor voertuigweergave
-  Navigatie voor veldweergave
-  RealView-navigatie of RealView-cameravideo in volledige schermweergave

*N.B.: RealView-navigatieopties zijn alleen beschikbaar als er een camera op het systeem is geïnstalleerd.*

Figuur 2-1: Onderste tabbladen

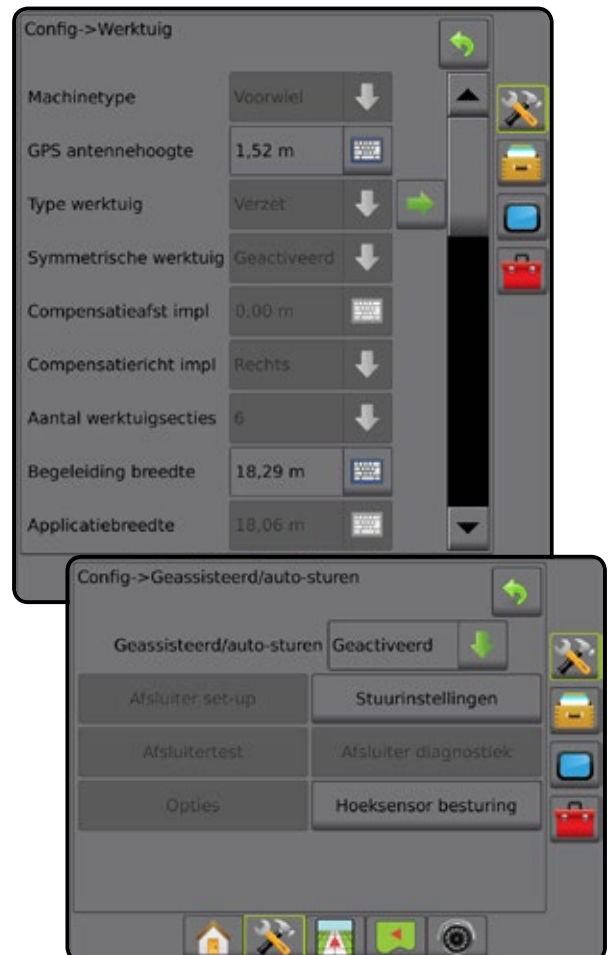


#### Opties die niet beschikbaar zijn als een taak actief is



Als een taak actief is, zijn sommige setupopties niet beschikbaar.

Raadpleeg het structuuroverzicht van het setupmenu voor de opties die niet toegankelijk zijn.

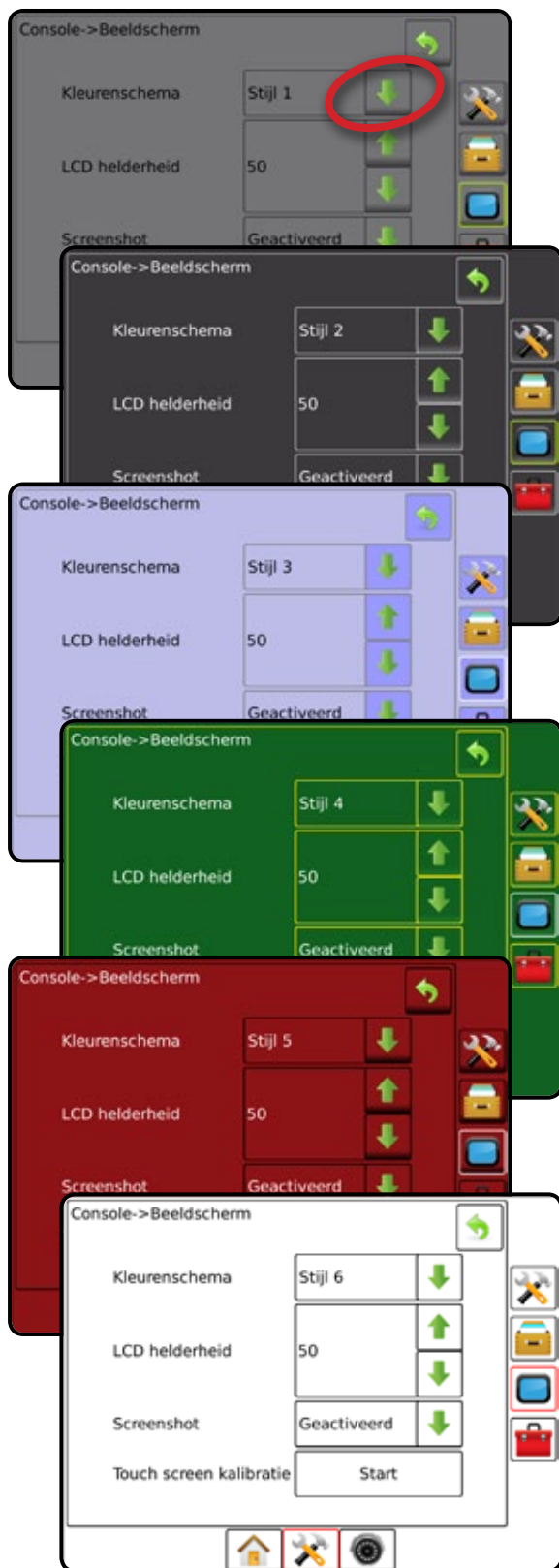
Figuur 2-2: Voorbeelden van niet beschikbare opties



## Schermkleuren console

De console is beschikbaar in zes kleurschema's. Druk in het onderste tabblad op het tabblad CONSOLE  en open de **Beeldscherm**-opties. Druk op de pijl OMLAAG  om de optie Kleurschema te openen om de kleurmodus te kiezen.

Figuur 2-3: Kleurschema's



## Eenvoudige of geavanceerde modus

Raadpleeg het configuratiehoofdstuk onder Gegevensbeheer - Opties om te wisselen tussen de eenvoudige en geavanceerde modus.

In de Eenvoudige modus is slechts één taak per keer beschikbaar. Alleen het ingesloten gebied en het dekkingsgebied worden op het homescherm weergegeven. Alleen de huidige taak kan worden opgeslagen in Rapporten. Gebruik met Fieldware Link is niet beschikbaar.

Figuur 2-4: Homescherm Eenvoudige modus



In de Geavanceerde modus is meer dan een taak tegelijk beschikbaar. Op het homescherm worden de gegevens voor klant, boerderij, veld- en taaknamen, ingesloten gebieden en dekkingsgebieden en afstand van geselecteerde taak weergegeven. Van de namen kan alleen de taaknaam met behulp van de console worden ingevoerd. Alle opgeslagen taken kunnen via Gegevens -> Rapporten worden opgeslagen als een pdf-, shp- of kml-bestand. In Fieldware Link kan een gebruiker de gegevens van de klant, boerderij en het veld invoeren, en taken dupliceren/bewerken om de grenzen en geleiders ervan opnieuw te gebruiken. Klant-, Boerderij- en veldinformatie kunnen alleen via Fieldware Link worden ingevoerd.

Figuur 2-5: Homescherm Geavanceerde modus



## Pop-upvensters met waarschuwingen en informatie

Een pop-upvenster met een waarschuwing of met informatie wordt ongeveer 5 seconden weergegeven. Om het informatievenster te verwijderen tikt u op het scherm.

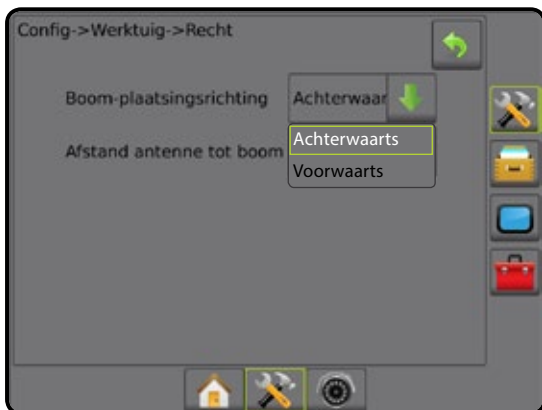
Figuur 2-6: Informatieschermen



## Keuzes in het vervolgkeuzemenu

Druk op de pijl OMLAAG ↓ om de optielijst te openen. Gebruik de pijlen OMLAAG/OMHOOG ▲/▼ of de schuifbalk om door de lijst te bladeren. Kies de gewenste optie. Om de lijst te sluiten zonder een optie te kiezen tikt u op het scherm buiten het vervolgkeuzemenu.

Figuur 2-7: Voorbeeld van een vervolgkeuzemenu



## Door schermen bladeren

Bepaalde schermen bieden meer informatie of opties dan in beeld wordt weergegeven. Gebruik de pijlen OMHOOG/OMLAAG ▲/▼ of de schuifbalk om extra opties of gegevens die niet op het scherm worden getoond te openen.

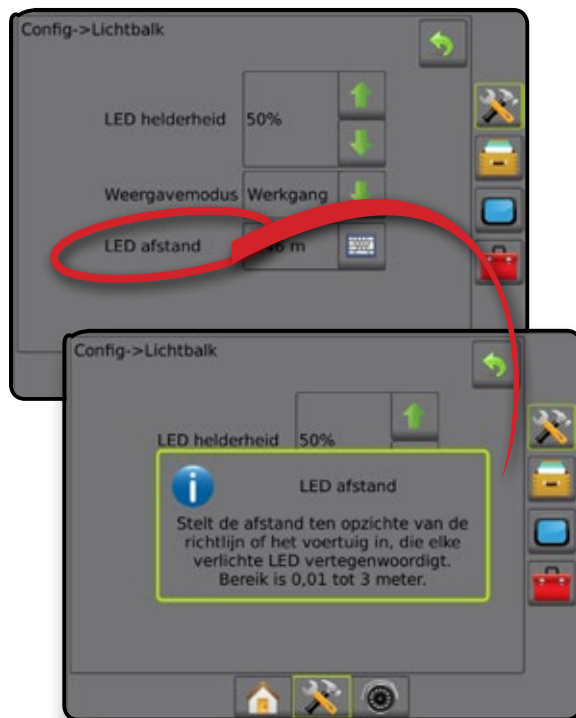
Figuur 2-8: Voorbeeld van een scherm waarin gescrolld kan worden



## Informatie over de configuratieoptie

Druk op het pictogram bij een optie of op de naam van een optie bij een menu-item om een definitie en bereikwaarden voor het bewuste item weer te geven. Druk ergens op het scherm om het informatievak te sluiten.

Figuur 2-9: Voorbeeld van een tekstvak met informatie

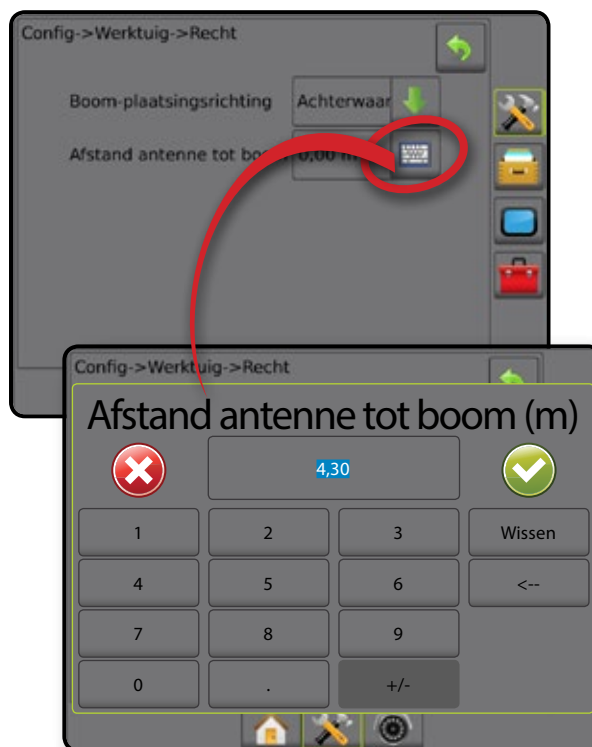


## Invoerscherm toetsenbord


Druk op het pictogram TOETSENBORD. Gebruik het nummerblok om een waarde in te voeren.


Druk op het pictogram ACCEPTEREN ✓ om de instellingen op te slaan of op ANNULEREN ✗ om het toetsenbord te verlaten zonder op te slaan.


Figuur 2-10: Voorbeeld van het toetsenbord





## MENU-OPTIES VOOR DE CONFIGURATIE VAN HET APPARAAT

 Configuratie (pagina 12)			
	Machinetype	✗	
	GPS antennehoogte	✗	
	Type werktuig	✗	
	Symmetrische werktuiglay-out	✗	
Werktuig	- Compensatieafstand implementeren	✗	
	- Compensatierichting implementeren	✗	
	Aantal werktuigsecties	✗	
	Begeleiding breedte	✗	
	Applicatie-/werkbreedte	✗	
	Alarm besproeid gebied	✓	
	Rechte modus	Boom-plaatsingsrichting	✗
		Afstand antenne tot boom	✗
		Overlapping	✓
		Tijd voor vertraging aan/uit	✓
	Gespreide modus	Setup Type: TeeJet	✗
		• Afstand van antenne naar disk	✗
		• Overlapping	✓
		• Tijd voor vertraging aan/uit	✓
		• Compensatieafstand verspreiding	✗
• Sectie compensatie		✗	
• Sectielengtes		✗	
Setup Type: OEM		✗	
• Afstand van antenne naar disk		✗	
• Start-/stopafstand		✗	
• Sectie start/stop afstanden	✗		
Verzetmodus	Richting afstand sectie 1	✗	
	Antenne tot sectie 1	✗	
	Overlapping	✓	
	Tijden voor vertraging aan/uit	✓	
	Afstanden sectie	✗	
Geassisteerd/ auto-sturen	- Geactiveerd/Uitgeschakeld	✓	
	- Afsluiter set-up	Type afsluiter	✗
		Frequentie afsluiter	✗
		Minimum belasting cyclus links/rechts	✗
		Maximum belasting cyclus	✗
	- Stuurinstellingen	Koers sturen afstelling	✓
		Fijne afstelling	✓
		Koersvastheid	✓
		Lookahead	✓
	- Afsluiter test		✗
- Afsluiter diagnostiek		✗	
- Opties	Stuurwielsensor	✗	
- Hoeksensor besturing	Geactiveerd	✗	
	IJking Sensoren	✓	
	IJking op lijn	✓	
Kantelcorrectie	- Geactiveerd/uitgeschakeld	✓	
	Veld niveau	✓	
Lichtbalk	LED helderheid	✓	
	- Weergavemodus	✓	
	LED afstand	✓	
GPS	GPS type	✗	
	GPS poort	✗	
	- GPS status informatie	✓	
	Ontvanger programmeren	✗	
	PRN	✗	
Video	- Camera's	✓	

 Configuratie (pagina 12)			
Sensoren	- Druk:	Maximale bedieningsdruk	✓
		Lage druk-alarm	✓
		Hoge druk-alarm	✓
Monitor druppelafmeting	- Geactiveerd/uitgeschakeld		✓
	- Mondstukselectie		✓

 Gegevensbeheer (pagina 20)			
Taakgegevens	- Overbrengen	Exporteren	✗
		Importeren	✗
		Verwijderen	✗
- Beheren		Nieuw	✗
		Kopiëren	✗
		Verwijderen	✗
Rapporten	Pdf opslaan		✗
	- KML opslaan		✗
	SHP opslaan		✗
	Alle typen opslaan		✗
Opties	- Taakmodus		✗
Machine-instellingen	- Overbrengen	Exporteren	✓
		Importeren	✓
		Verwijderen	✓
	- Beheren	Nieuw	✓
		Kopiëren	✓
		Verwijderen	✓
	Opslaan	✓	
	Openen	✗	

 Consoleconfiguratie (pagina 26)			
Beeldscherm	- Kleurenschema van interface gebruiken	Helderheid Icd	✗
		Screenshot	✓
		Scherm kalibreren	✓
			✓
Cultureel	- Eenheden	Taal	✓
		Tijdzone	✓
			✓
Audio volume	- Audio volume		✓
Demo-modus	- Start		✓
Over	- Systeminformatie	Systeminformatie	✓
		QR-code - directe link naar gebruikershandleiding	✓
		Systeminformatie opslaan	✓

 Gereedschappen (pagina 29)			
Extra's	- Calculator		✓
		Eenheden converter	✓

✓ Beschikbaar tijdens een actieve taak

✗ Niet beschikbaar tijdens een actieve taak

## HOOFDSTUK 3 – TAAKEN/HOMESCHERM

Wanneer de opstartprocedure is voltooid, verschijnt het homescherm. Hier kunt u een nieuwe taak starten of een bestaande taak voortzetten. De console dient over GPS te beschikken voor u een taak kunt starten of voortzetten.

**De configuratie van de specifieke machine en haar componenten dient voltooid te zijn voor u een taak kunt starten.** Als een taak actief is kunnen sommige opties niet meer veranderd worden. Raadpleeg de grafiek met de menustructuur voor de instelmodus van het apparaat in de inleiding voor meer informatie.

Raadpleeg het configuratiehoofdstuk onder Gegevensbeheer -> Opties voor informatie over het wisselen tussen de eenvoudige en geavanceerde modus.

### Eenvoudige modus

In eenvoudige modus is slechts één taak tegelijk beschikbaar. Alleen het ingesloten gebied, het dekkingsgebied en de applicatietijd worden op het homescherm weergegeven. Alleen de huidige taak kan worden opgeslagen in Rapporten. Gebruik met Fieldware Link is niet beschikbaar.

Figuur 3-1: Homescherm Eenvoudige modus



### Geavanceerde modus

In geavanceerde modus is meer dan een taak tegelijk beschikbaar. Op het homescherm worden de gegevens voor klant, boerderij, veld- en taaknamen, ingesloten gebieden en dekkingsgebieden, applicatietijd en afstand van geselecteerde taak weergegeven. Van de namen kan alleen de taaknaam met behulp van de console worden ingevoerd. Alle opgeslagen taken kunnen via Gegevens -> Rapporten worden opgeslagen als een pdf-, shp- of kml-bestand. In Fieldware Link kan een gebruiker de gegevens van de klant, boerderij en het veld invoeren, en taken dupliceren/bewerken om de grenzen en geleiders ervan opnieuw te gebruiken. Klant-, Boerderij- en veldinformatie kunnen alleen via Fieldware Link worden ingevoerd.

Figuur 3-2: Geavanceerde modus homescherm



## EENVOUDIGE MODUS

Wanneer de opstartprocedure is voltooid, verschijnt het homescherm. Hier kunt u een nieuwe taak starten of een bestaande taak voortzetten.

De console dient over GPS te beschikken voor u een taak kunt starten of voortzetten.

### Nieuwe taak

Wanneer u een nieuwe taak start, worden de gegevens van de vorige taak verwijderd.

Ga als volgt te werk om een nieuwe taak te starten:


1. Druk op het homescherm  op **Nieuwe taak**.

De console gaat naar de Voertuigweergave.

### Taak voortzetten

De knop 'Doorgaan' is niet beschikbaar wanneer de huidige taak verder dan twee (2) UTM-zones is verwijderd.

Ga als volgt te werk om een bestaande taak voort te zetten:

1. Druk op het homescherm  op **Doorgaan**.

De console gaat naar de Voertuigweergave. U ziet nu navigatiegegevens verschijnen.

### Taak afsluiten

Ga als volgt te werk om een taak af te sluiten:

1. Druk op het homescherm  op **Taak afsluiten**.

Ga als volgt te werk om een rapport van de taak te maken wanneer u een taak afsluit:

1. Steek een USB-stick in USB-poort van de console.
2. Druk op het homescherm  op **Taak afsluiten**.
3. Selecteer:
  - ▶ Ja – om een rapport van de laatste taak te maken
  - ▶ Nee – om terug te keren naar het homescherm zonder de taak op te slaan

## GEAVANCEERDE MODUS

Wanneer de opstartprocedure is voltooid, verschijnt het homescherm. Hier kunt u een nieuwe taak starten of een bestaande taak voortzetten.

De console dient over GPS te beschikken voor u een taak kunt starten of voortzetten.

### Nieuwe taak

Wanneer u een nieuwe taak start, worden de gegevens van de vorige taak verwijderd.

Ga als volgt te werk om een nieuwe taak te starten:

1. Druk op het homescherm  op **Nieuwe taak**.

2. Druk op:
  - ▶ Ja – om automatisch een naam te genereren
  - ▶ Nee – om een naam in te voeren met behulp van het toetsenbord op het scherm

Informatie over de klant, boerderij en het veld worden ingevoerd met behulp van Fieldware Link.



De console gaat naar de Voertuigweergave.

### Taak starten

De Matrix Pro is voorzien van een hulpprogramma voor het vinden van een veld. Dit programma helpt de gebruiker om de taak te vinden die zich het dichtst bij de locatie van het voertuig bevindt. De keuzelijst met taken maakt gebruik van GPS om taken te vinden. De lijst wordt om de 10 seconden bijgewerkt. Tijdens deze update wordt de lijst met taken gesorteerd op afstand. De twee dichtstbij zijnde taken worden bovenaan de lijst getoond. De andere taken worden onder deze taken getoond.

De knop 'Taak starten' is niet beschikbaar en bij de afstand wordt "Buiten bereik" getoond wanneer de huidige taak meer dan twee (2) UTM-zones is verwijderd. Bij de afstand wordt "Geen gegevens" getoond wanneer de huidige taak niet over opgeslagen informatie beschikt.

Ga als volgt te werk om een bestaande taak voort te zetten:

1. Druk op het homescherm  op het pijltje OMLAAG  om de lijst met taken die in de console is opgeslagen te openen.
2. Selecteer de naam van de taak die u wilt starten/voortzetten.
3. Druk op **Begin taak**.

De console gaat naar de Voertuigweergave. U ziet nu navigatiegegevens verschijnen.

### Taak afsluiten

Ga als volgt te werk om een taak af te sluiten:

1. Druk op het homescherm  op **Taak afsluiten**.



Ga als volgt te werk om een rapport van de taak te maken wanneer u een taak afsluit:

1. Steek een USB-stick in USB-poort van de console.
2. Druk op het homescherm  op **Taak afsluiten**.
3. Selecteer:
  - ▶ Ja – om een rapport van de laatste taak te maken
  - ▶ Nee – om terug te keren naar het homescherm zonder de taak op te slaan


## HOOFDSTUK 4 – VIDEOWEERGAVE IN VOLLEDIG SCHERM

De RealView-videoweergave in volledig scherm maakt het mogelijk om de livevideo weer te geven. Videofeed(s) weergeven en camera's instellen zonder beschikbare GPS. Opties voor RealView-navigatie zijn niet beschikbaar op dit scherm.

Als een Videoselectiemodule (VSM) op het systeem is geïnstalleerd zijn er twee (2) video-opties beschikbaar:

- ▶ Weergave van één camera  – u kunt één (1) tot acht (8) camera-ingangen selecteren, zodat de video-invoer van de respectievelijke ingang wordt weergegeven.
- ▶ Gedeelde cameraweergave  – u kunt één (1) of twee (2) sets van vier (4) camera-ingangen (A/B/C/D of E/F/G/H) selecteren om het scherm op te delen in vier verschillende videofeeds.

Ook beschikbaar:

- ▶ RealView-momentopname van camera  – slaat een fotobeeld van de huidige videoweergave op het scherm op een USB-medium op

1. Druk op het onderste tabblad van REALVIEW-VIDEOWEERGAVE VAN VOLLEDIG SCHERM .

*Figuur 4-1: RealView-cameravideo in volledige schermweergave*




## HOOFDSTUK 5 - SYSTEEMCONFIGURATIE

Systeemconfiguratie wordt gebruikt om de console, het apparaat en de werktuigen te configureren. Vier tabbladen aan de zijkant geven toegang tot de configuratie van de machine/het werktuig, gegevensbeheer, console-instellingen en hulpmiddelen.


### OVERZICHT

Er zijn vier tabbladen aan de zijkant die toegang bieden tot:


-  Configuratie van de machine/het werktuig
  - Werktuig (recht, gespreid, verzet)
  - Lichtbalk
  - Geassisteerd/auto-sturen (Afluiterset-up, stuurinstellingen, Afluitertest, Afluiters diagnostic, stuurwiel sensor, hoeksensor besturing)
  - Kantelcorrectie
  - GPS
  - Video
  - Sensoren (drukmonitor)
  - Monitor druppelafmeting

 Gegevensbeheer

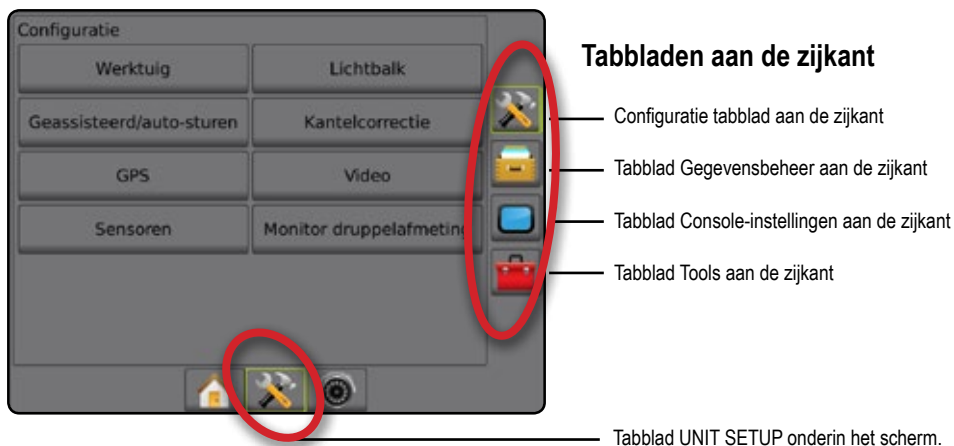
- Taakgegevens (overbrengen, beheren)
- Rapporten
- Opties: Taakmodus
- Machine-instellingen (overbrengen, beheren)

 Console instellingen

- Beeldscherm
- Cultureel
- Audio volume
- Demo-modus
- Over

 Extra's (Calculator, Eenheden converter)

Figuur 5-1: Setupopties



*Opties die niet beschikbaar zijn als een taak actief is.*

Als een taak actief is, zijn sommige setupopties niet beschikbaar. Raadpleeg het structuuroverzicht van het setupmenu voor de opties die niet toegankelijk zijn.



*Figuur 5-2: Voorbeelden van niet beschikbare opties*



## CONFIGURATIE

De configuratie wordt gebruikt om het werktuig, de lichtbalk, de AutoSteer-optie, de kantelcorrectie, GPS, video, sensoren en de monitor druppelafmeting te configureren.

*N.B.: de beschikbaarheid van de functies is afhankelijk van de apparaten die beschikbaar zijn op het Matrix Pro GS-systeem.*

1. Druk op het tabblad UNIT SETUP onderin het scherm .
2. Druk op het tabblad CONFIGURATIE aan de zijkant .
3. Selecteer uit:

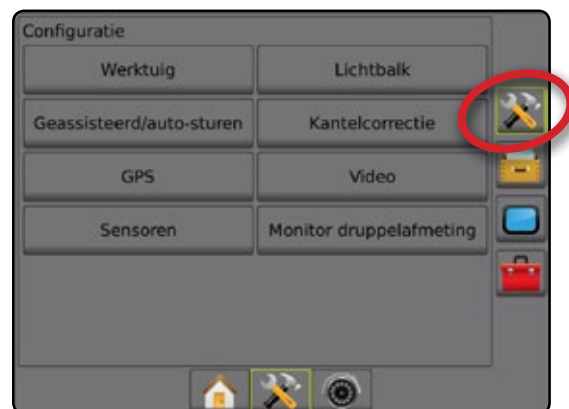
- ▶ **Werktuig** – Hier kunt u het machinetype opgeven, de GPS-antenne hoogte instellen, het type werktuig opgeven, de symmetrische werktuiglay-out opgeven, de afstand/richting van de werktuigoffset instellen, het aantal secties van het werktuig configureren, de navigatiebreedte instellen, de applicatie-/werkbreedte opgeven en de alarmtijden voor het bespoten gebied opgeven.

- In Rechte modus – richting boomlay-out, afstand antenne tot boom, overlappingpercentage, vertraging aan/uit voor werktuig
- In Gespreid modus: TeeJet – afstand antenne naar schijven, overlappingpercentage, tijd voor vertraging werktuig aan, tijd voor vertraging werktuig uit, afstand spreiderlay-out, afstanden sectielay-outs en sectielengten
- In Gespreid modus: OEM – afstand antenne naar schijven, startafstand, stopafstand, sectiestartlay-outs en sectiestoplay-outs
- In Verzetmodus – richting lay-out sectie 1, afstand antenne naar sectie 1, overlappingpercentage, tijd voor vertraging werktuig aan, tijd voor vertraging werktuig uit en sectielay-outs

- ▶ **Lichtbalk** – wordt gebruikt om de helderheid van de led, beeldschermmodus en ledruimte in te stellen
- ▶ **Auto-sturen** – wordt gebruikt om ondersteunde/auto-sturen in- en uit te schakelen en om de configuratie-instellingen voor de afsluiter, de stuurinstellingen en de instellingen voor de hoeksensor besturing in te stellen en om afsluitertests en afsluiterdiagnostiek uit te voeren

- ▶ **Kantelcorrectie** – wordt gebruikt om de kantelgyromodule in en uit te schakelen en te kalibreren, waardoor de kantelcorrectie voor toediening op heuvelachtige of steile terreinen ingesteld kan worden
- ▶ **GPS** – wordt gebruikt om het GPS-type, de GPS-poort en PRN vast te stellen en om GPS-statusinformatie te bekijken
- ▶ **Video** – wordt gebruikt voor het configureren van afzonderlijke camera's
- ▶ **Sensoren** – wordt gebruikt om de instellingen voor de druksensor in te stellen
- ▶ **Monitor druppelafmetin** – wordt gebruikt om vooraf ingestelde en actieve mondstukken in en uit te schakelen en te configureren

*Figuur 5-3: Configuratie-opties*



## Werktuig

Werktuig instellen wordt gebruikt voor de verschillende instellingen in verband met de rechte lijn-modus, gespreid modus of verzetmodus. Raadpleeg het hoofdstuk Werktuig in deze handleiding voor gedetailleerde configuratie-instructies.

De instellingen zijn afhankelijk van de aanwezigheid van een SmartCable of Sectie Driver-module (SDM).

### Type werktuig

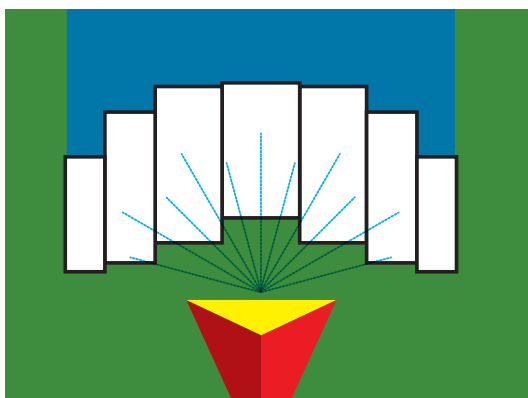
Bij Type werktuig kunt u het soort applicatiepatroon kiezen dat het beste overeenkomt met uw systeem.

- In de rechte modus hebben de gieksecties geen lengte. Zij bevinden zich op een vaste afstand van de antenne
- In de gespreide modus wordt een virtuele lijn gecreëerd met de toedieningsschijven. Daardoor kunnen de applicatiesecties variëren in lengte en zich op verschillende afstanden van de lijn bevinden
- In de verzetmodus wordt een virtuele lijn gecreëerd in lijn met sectie 1. De applicatiesectie(s) heeft/hebben geen lengte en kunnen zich op verschillende afstanden van de lijn bevinden

Figuur 5-4: Type werktuig - recht



Figuur 5-5: Type werktuig - gespreid





Figuur 5-6: Type werktuig - verzet



## Enkele sectie setup

De configuratie-optie voor de enkele sectie wordt gebruikt wanneer het systeem niet is voorzien van een SmartCable of Sectie Driver-module (SDM). De hele giek of het hele toedieningsgebied wordt als één sectie beschouwd.

*N.B.: raadpleeg "Configuratie van SmartCable of Sectie Driver-module" voor de configuratiestappen wanneer u een SmartCable of Sectie Driver-module (SDM) gebruikt.*

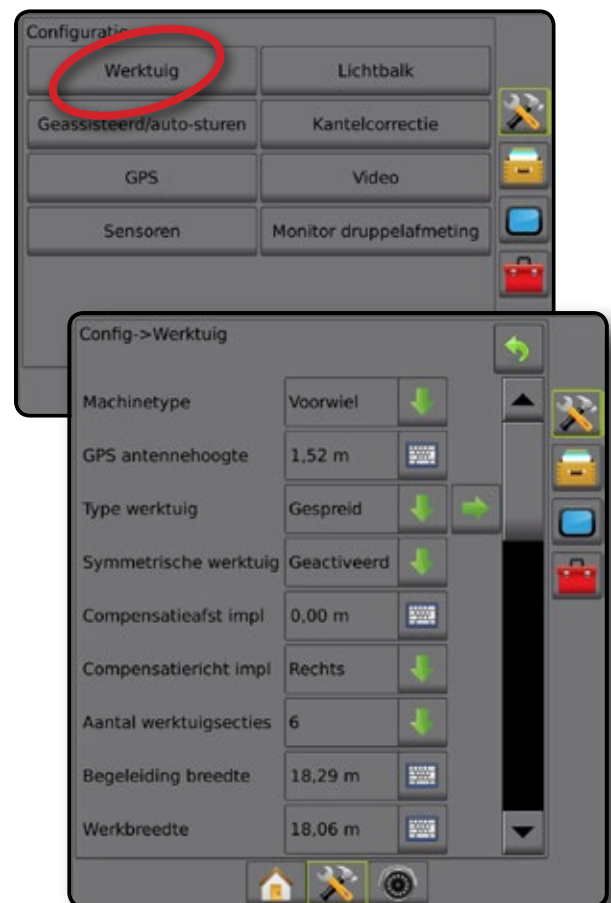
1. Druk op het tabblad CONFIGURATIE aan de zijkant .
2. Druk op **Werktuig**.
3. Kies uit:
  - ▶ Machinetype – deze functie wordt gebruikt om het type machine te selecteren dat het meest overeenkomt met uw machine.
  - ▶ GPS antennehoogte – deze functie wordt gebruikt om de hoogte van de antenne vanaf de grond te meten.
  - ▶ Type werktuig – deze functie wordt gebruikt om de lay-out van de secties voor de locatie waarop het product wordt aangebracht te selecteren.
  - ▶ Compensatieafstand impl – deze functie wordt gebruikt om de afstand van de middenlijn van de machine naar het midden van het werktuig in te voeren
  - ▶ Compensatiericht impl – richting vanaf de middenlijn van de machine naar het midden van het werktuig, vanaf de achterzijde van de machine bezien
  - ▶ Begeleiding breedte – deze functie wordt gebruikt om de afstand tussen de hulplijnen aan te geven
  - ▶ Werkbreedte [Recht werktuig] – deze functie wordt gebruikt om de totale breedte van het werktuig in te voeren
  - ▶ Werkbreedte [Gespreid] – deze functie wordt gebruikt om de totale breedte van het werktuig in te voeren
  - ▶ Melding bespoten – deze functie wordt gebruikt om een signaal aan te geven wanneer een toegestaan gebied wordt betreden of verlaten
4. Druk op het pijltje VOLGENDE PAGINA  om de geselecteerde opties voor het specifieke werktuig te configureren.

Figuur 5-7: Werktuig



- ▶ Symmetrische werktuig – wordt gebruikt om vast te stellen of secties gekoppeld zijn en daarom dezelfde waarden voor de breedte, lay-out en lengte delen
  - ▶ Compensatieafstand impl – wordt gebruikt om de afstand vanaf de middenlijn van de machine naar het midden van het werktuig in te voeren
  - ▶ Compensatierichting impl – richting van de middenlijn van de machine naar het midden van het werktuig, gezien vanaf de achterzijde van de machine
  - ▶ Aantal werktuigsecties – wordt gebruikt om het aantal werktuigsecties te selecteren
  - ▶ Begeleiding breedte – wordt gebruikt om de afstand tussen de hulplijnen in te voeren
  - ▶ Werkbreedte [Recht werktuigtype of verzetwerktuig] – wordt gebruikt om de totale breedte van alle secties van het werktuig in te voeren
  - ▶ Werkbreedte [Gespreid] – wordt gebruikt om de totale breedte van alle secties van het werktuig in te voeren
4. Druk op het pijltje VOLGENDE PAGINA ➡ om de geselecteerde opties voor het specifieke werktuig te configureren.

Figuur 5-8: Werktuig



## Configuratie van de SmartCable- of Sectie Driver-module

De configuratie-optie voor de SmartCable of Sectie Driver-module wordt gebruikt wanneer het systeem is voorzien van een SmartCable of Sectie Driver-module (SDM). De giek of het toedieningsgebied kan worden opgedeeld in maximaal 15 secties. Elke sectie kan verschillen in breedte. In de gespreid modus kan elke sectie ook verschillen in lengte. Wanneer er een SDM aanwezig is, zijn er extra opties beschikbaar, zoals de toedieningsoverlapping, toedieningsvertraging en verzetmodus.

*N.B.: raadpleeg "Configuratie van enkele setup" voor de configuratieprocedure wanneer u geen SmartCable of Sectie Driver-module Setup (SDM) gebruikt.*

1. Druk op het tabblad CONFIGURATIE aan de zijkant
2. Druk op **Werktuig**.
3. Kies uit:
  - ▶ Machinetype – deze functie wordt gebruikt om het type machine te selecteren dat het meest overeenkomt met uw machine.
  - ▶ GPS antennehoogte – deze functie wordt gebruikt om de hoogte van de antenne vanaf de grond te meten.
  - ▶ Type werktuig – deze functie wordt gebruikt om de lay-out van de secties voor de locatie waarop het product wordt aangebracht te selecteren.

## Lichtbalk

Lichtbalkconfiguratie wordt gebruikt voor het instellen van de ledhelderheid, Beeldscherm-/Werkmodus en ledafstand.

1. Druk op het tabblad CONFIGURATIE aan de zijkant .
2. Druk op **Lichtbalk**.
3. Kies uit:
  - ▶ LED helderheid – wordt gebruikt om de helderheid van de ledlampjes aan te passen
  - ▶ Weergavemodus – wordt gebruikt om vast te stellen of de lichtbalk de zwad of het voertuig vertegenwoordigt. Wanneer deze functie is ingesteld op “zwad”, geven de ledlampjes de locatie van de hulplijnen aan. Het bewegende ledlampje geeft dan het voertuig aan. Wanneer deze functie is ingesteld op “voertuig”, geeft het ledlampje in het midden de locatie van het voertuig aan. Het bewegende ledlampje geeft dan de hulplijn aan.
  - ▶ LED afstand – wordt gebruikt om de afstand van de hulplijn of het voertuig aan te geven dat door elk brandende ledlampje wordt vertegenwoordigd
4. Druk op de pijl TERUG  of het tabblad CONFIGURATIE  aan de zijkant om terug te keren naar het hoofdscherm van de configuratie.

Figuur 5-9: Lichtbalk






## Auto-sturen

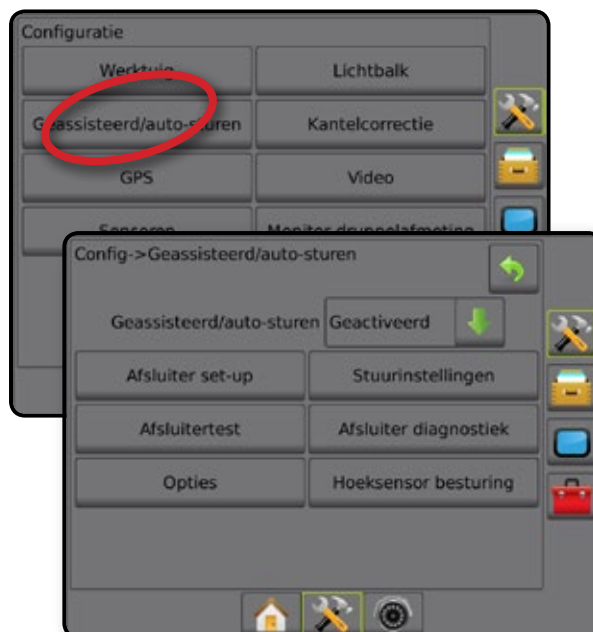
Wanneer er een module voor besturingsregeling (SCM) aanwezig is, zijn de opties voor Geassisteerd/Auto-sturen aanwezig. Raadpleeg de installatiehandleiding voor uw specifieke Geassisteerd/Auto-sturen voor gedetailleerde configuratie-instructies.

*N.B.: wellicht dient u uw SCM-software bij te werken wanneer u vanuit oudere Matrix-systemen upgradet naar een Matrix Pro GS-systeem. De gebruikte softwareversie vindt u in het scherm Console->Over.*

De functie Auto-sturen wordt gebruikt om vrije of geleide besturing in of uit te schakelen en om de afsluiter, stuurinstellingen, afsluiter test, afsluiterdiagnostiek en hoeksensor besturing te configureren.

1. Druk op het tabblad CONFIGURATIE aan de zijkant .
2. Druk op **Auto-sturen**.
3. Schakel stuurondersteuning/auto-sturen in of uit.
4. Wanneer u de functie hebt Geactiveerd, kunt u kiezen uit:
  - ▶ Afsluiter se-tup – wordt gebruikt om het type afsluiter, de frequentie van de afsluiter, de minimale arbeidscyclus links en rechts en de maximale arbeidscyclus te configureren
  - ▶ Stuurinstellingen – wordt gebruikt om de grofstelling en fijnafstelling, de koersvastheid en lookahead in te voeren
  - ▶ Afsluiter test – wordt gebruikt om te controleren of de stuurinstellingen goed zijn ingevoerd
  - ▶ Afsluiter diagnostiek – wordt gebruikt om de afsluiters te testen om te kijken of ze goed zijn aangesloten
  - ▶ Opties: Stuurwielsensor – wordt gebruikt om te selecteren of de stuursensor magnetisch of op druk gebaseerd is
  - ▶ Hoeksensor besturing – wordt gebruikt om de Hoeksensor besturing in te stellen en te kalibreren als primaire terugkoppelingssensor voor auto-sturen.
5. Druk op de pijl TERUG  of het tabblad CONFIGURATIE  aan de zijkant om terug te keren naar het hoofdscherm van de configuratie.

Figuur 5-10: Auto-sturen



## Geassisteerd/Auto-sturen niet beschikbaar

Wanneer er geen systeem voor automatische besturing is geïnstalleerd, zijn de configuratieopties niet beschikbaar.

*Figuur 5-11: Ondersteunde Geassisteerd/Auto-sturen niet waargenomen*



## Kantelcorrectie

Wanneer er een module voor stuurbediening (SCM) of Kantelgyromodule (TGM) aanwezig is, zijn de opties voor kantelcorrectie actief. Raadpleeg uw specifieke installatiehandleiding voor Ondersteunde besturing/auto-sturen of het bulletin voor kantelconfiguratie voor gedetailleerde installatie-instructies.

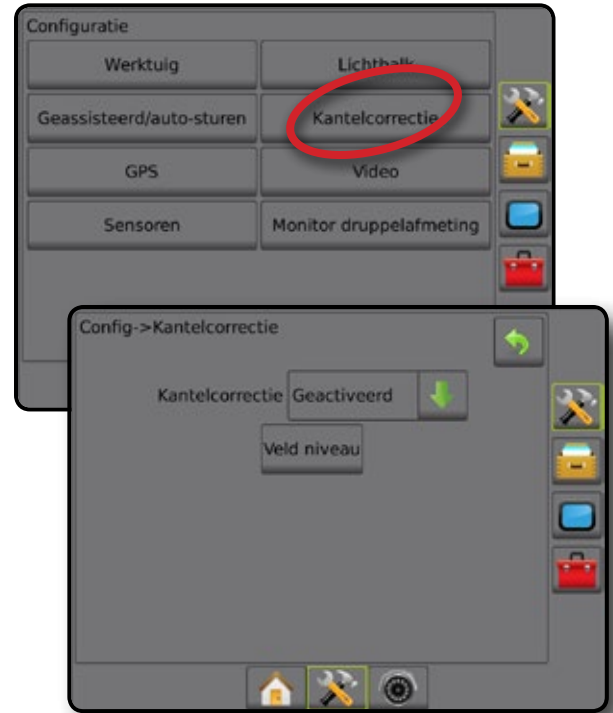
De functie voor de kantelcorrectie corrigeert het GPS-sigitaal om fouten in de GPS-positie te compenseren wanneer u actief bent op een helling.

1. Druk op het tabblad CONFIGURATIE aan de zijkant
2. Druk op **Kantelcorrectie**.
3. Kies of kantelcorrectie in- of uitgeschakeld is.
4. Wanneer de functie is Geactiveerd, dient u op **Veld niveau** te drukken om de kantelcorrectie te selecteren
5. Druk op de pijl TERUG of het tabblad CONFIGURATIE aan de zijkant om terug te keren naar het hoofdscherm van de configuratie.

*N.B.: wanneer FieldPilot of UniPilot wordt gebruikt, is het systeem voorzien van een Kantelgyromodule.*

*N.B.: u dient de antennehoogte in te voeren voor u de kantelkalibratie uitvoert.*

*Figuur 5-12: Kantelcorrectie*



## Veldniveau niet beschikbaar

Wanneer het voertuig beweegt, is de optie voor het veldniveau niet beschikbaar. U dient het voertuig gedurende ten minste 10 seconden te stoppen voor u de kantelcorrectie kunt kalibreren.

## Kantelcorrectie niet beschikbaar

Als er geen TGM of SCM aangesloten is, zijn de configuratieopties niet beschikbaar.




*Figuur 5-13: Kantelcorrectie niet waargenomen*



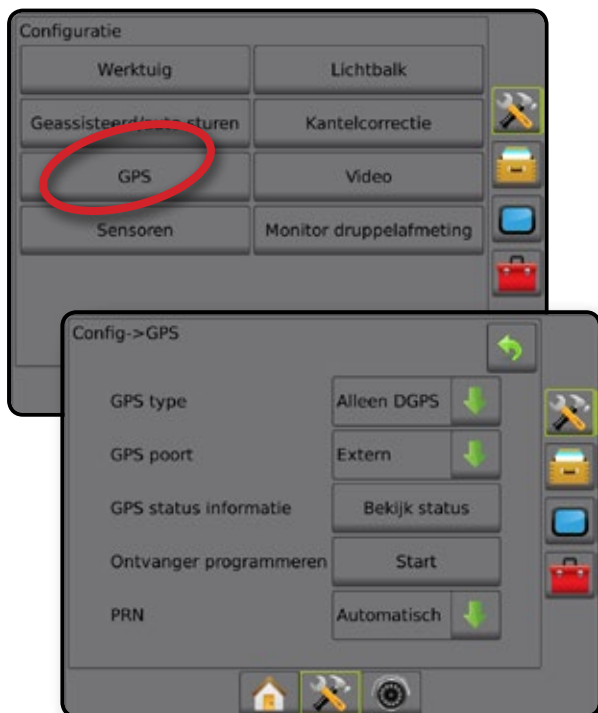
## GPS

GPS wordt gebruikt om het GPS-type, de GPS-poort en PRN te configureren en om de GPS-statusinformatie te bekijken. Raadpleeg het hoofdstuk 'GPS' in deze handleiding voor gedetailleerde installatie-instructies.

*N.B.: Deze instellingen zijn nodig voor de ondersteunde/vrije besturing, voor de kantelsensor en voor de juiste werking van de aanbouwdelen.*

1. Druk op het tabblad CONFIGURATIE aan de zijkant .
2. Druk op **GPS**.
3. Maak een keuze uit de volgende mogelijkheden:
  - ▶ GPS type – selecteer overdrachten van de GPS-bron
  - ▶ GPS poort – stel de poort voor (D)GPS-communicatie in
  - ▶ GPS status informatie – toon informatie met betrekking tot GGA/VTG (overdrachtsnelheden), aantal satellieten, HDOP, PRN, GGA-kwaliteit, GPS-ontvanger, versie van de ontvanger en UTM-zone
  - ▶ Ontvanger programmeren – maakt direct programmeren van de GPS-ontvanger via een opdrachtregelinterface mogelijk
  - ▶ PRN – selecteer de SBAS PRN die correctiegegevens voor het GNSS-differentiaal verstrekt. Stel in op **Automatisch** voor automatische PRN-selectie.
  - ▶ Alternatieve PRN – wanneer PRN niet als automatisch is ingesteld, levert een tweede, alternatieve SBAS PRN een tweede set correctiegegevens voor het GNSS-differentiaal.
4. Druk op de pijl TERUG  of het tabblad CONFIGURATIE  aan de zijkant om terug te keren naar het hoofdscherm van de configuratie.

Figuur 5-14: GPS






### PRN wordt niet getoond

Wanneer het GPS-type is ingesteld op "GPS+GLONASS", zijn de PNR-opties niet beschikbaar en worden ze niet op het scherm getoond.

## Video

Videoconfiguratie wordt gebruikt voor het instellen van individuele camera's bij gebruik van een videomodule met acht (8) of vier (4) kanalen. Tot 8 camera's kunnen ingesteld worden als een VSM is geïnstalleerd.

1. Druk op het tabblad CONFIGURATIE aan de zijkant .
2. Druk op **Video**.
3. Selecteer het/de relevante selectievakje(s):
  - ▶ Omgekeerd – **ABC**
  - ▶ Ondersteboven – **VBC**

Voor normale video-weergave **ABC** dient u alle selectievakjes uit te schakelen.
4. Druk op de pijl TERUG  of het tabblad CONFIGURATIE  aan de zijkant om terug te keren naar het hoofdscherm van de configuratie.

Figuur 5-15: Video met VSM met 4 kanalen



### Videoconfiguratie niet beschikbaar


Als er geen camera of VSM aangesloten is, zijn de configuratieopties niet beschikbaar.

Figuur 5-16: Video niet beschikbaar

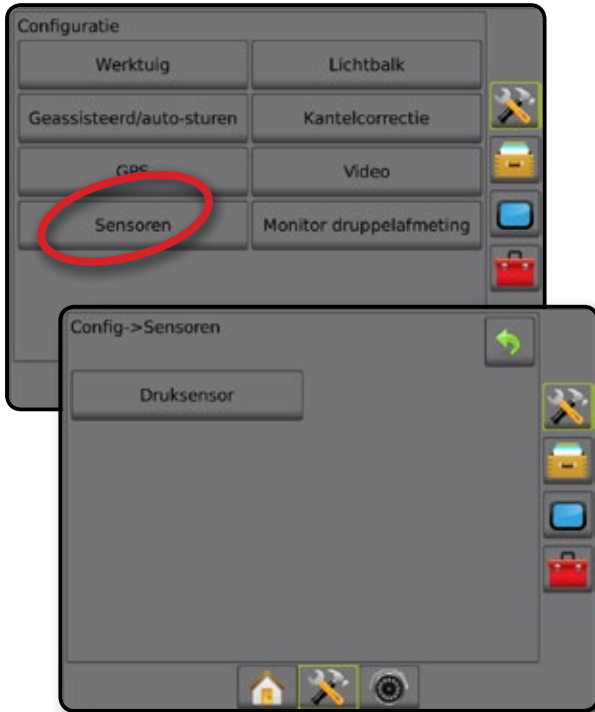


## Sensoren

Wanneer er een Sensoren op het systeem aanwezig is, zijn er opties om de Sensoren in te stellen en te configureren beschikbaar.

1. Druk op het tabblad CONFIGURATIE aan de zijkant .
2. Druk op **Sensoren**.

Figuur 5-17: Sensoren



De druksensorinterfaceset wordt op de CAN-bus herkend als een I/O-module (input/output)

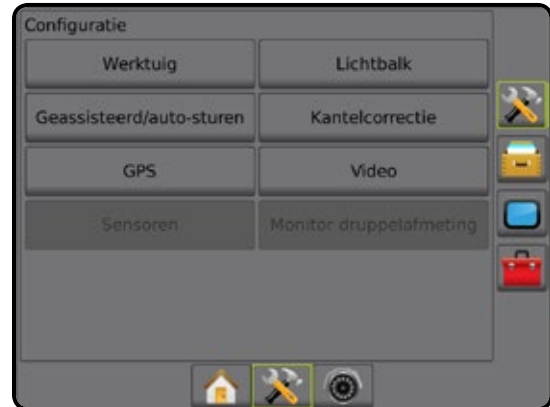
Figuur 5-18: I/O-module



## Sensoren niet beschikbaar

Wanneer er geen druksensorinterfaceset is geïnstalleerd, zijn de configuratieopties niet beschikbaar.



Figuur 5-19: De druksensorinterfaceset is niet waargenomen



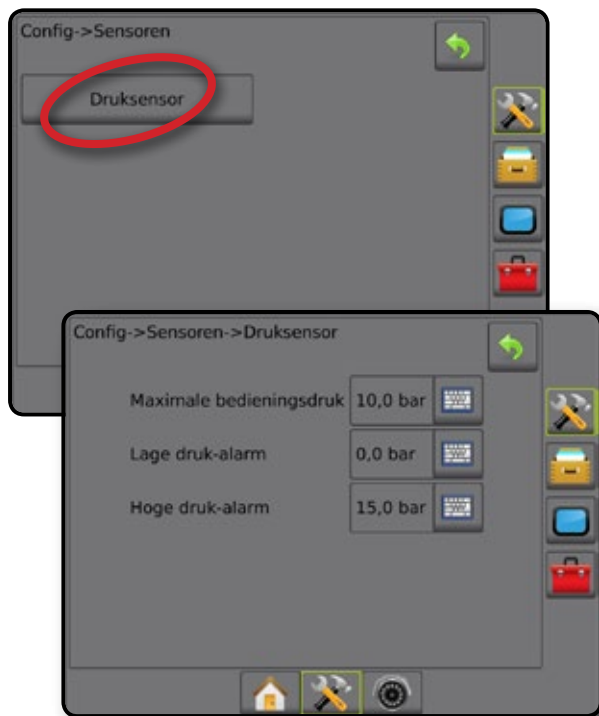
## Druksensor

Wanneer er een druksensorinterfaceset aanwezig is, worden de opties van de druksensor gebruikt om de door de fabrikant aanbevolen maximale nominale druk van de Sensoren in te voeren en om door de gebruiker bepaalde hoge- en lagedrukalarmen in te stellen.

*N.B.: wanneer er een druksensorinterfaceset wordt gebruikt, zal de monitor druppelafmeting beschikbaar zijn.*

1. Druk op het tabblad CONFIGURATIE aan de zijkant .
2. Druk op **Sensoren**.
3. Druk op **Druksensor**.
4. Kies uit:
  - ▶ Maximale bedieningsdruk – deze waarde voort gebruikt om de door de fabrikant aanbevolen maximale bedieningsdruk van de druksensor in te stellen
  - ▶ Lage druk-alarm – hier kan de gebruiker het lagedrukpunt waarbij het alarm wordt ingeschakeld invoeren
  - ▶ Hoge druk-alarm – hier kan de gebruiker het hogedrukpunt waarbij het alarm wordt ingeschakeld invoeren
5. Druk op de pijl TERUG  of het tabblad CONFIGURATIE  aan de zijkant om terug te keren naar het hoofdscherm van de configuratie.

Figuur 5-20: Druksensor



Figuur 5-21: Monitor druppelafmeting



## Monitor druppelafmeting

Wanneer er een druksensorinterfaceseet aanwezig is, wordt de monitor druppelafmeting gebruikt om de monitor druppelafmeting (DSM) in/uit te schakelen, om maximaal vijf (5) mondstukken in te stellen en om het huidige mondstuk te selecteren.

Raadpleeg het hoofdstuk over de monitor druppelafmeting in deze handleiding voor gedetailleerde installatie-instructies.

1. Druk op het tabblad CONFIGURATIE aan de zijkant
2. Druk op **Monitor druppelafmeting**.
3. Kies of de monitor druppelafmeting is in- of uitgeschakeld.
4. Wanneer de monitor is geactiveerd, dient u een keuze te maken uit de volgende functies:
  - ▶ Mondstukpresets – kies uit maximaal (5) mondstukken, zodat u de respectievelijke instellingen snel kunt oproepen
  - ▶ Huidig mondstuk – selecteer het ingestelde mondstuk om de informatie over de monitor druppelafmeting vast te stellen
5. Druk op de pijl TERUG of het tabblad CONFIGURATIE aan de zijkant om terug te keren naar het hoofdscherm van de configuratie.

## Monitor druppelafmeting niet beschikbaar

Wanneer er geen druksensorinterfaceseet is geïnstalleerd, zijn de configuratieopties niet beschikbaar.



Figuur 5-22: De druksensorinterfaceseet is niet waargenomen



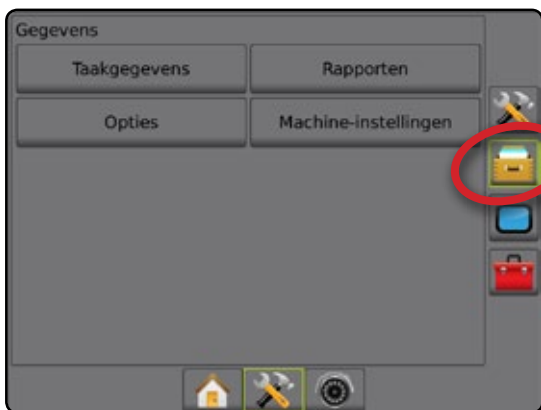


## GEGEVENSBEHEER

In Gegevensbeheer kunt u taakgegevens overdragen, beheren en rapporteren, de taakmodus wijzigen en machine-instellingen overdragen en beheren.

1. Druk op het tabblad UNIT SETUP onderin het scherm .
2. Druk op het tabblad GEGEVENSBEHEER aan de zijkant .
3. Kies uit:
  - ▶ Taakgegevens – wordt in de geavanceerde taakmodus gebruikt om taakgegevens over te dragen (verwijderen, importeren, exporteren) en te beheren (nieuwe taak aanmaken, taak verwijderen of navigatiegegevens, grensgegevens en/of applicatiegegevens van een taak kopiëren naar een nieuwe taak)
  - ▶ Rapporten – wordt gebruikt om taakrapporten te maken en op te slaan op een USB-stick
  - ▶ Opties – wordt gebruikt om te kiezen voor de eenvoudige taakmodus of voor de geavanceerde taakmodus
  - ▶ Machine-instellingen – wordt gebruikt om de machine-instellingen over te dragen (verwijderen, importeren, exporteren) en te beheren (nieuwe machine-instelling aanmaken, machine-instelling kopiëren of verwijderen, de huidige machine-instelling opslaan in het geselecteerde bestand of het geselecteerde bestand met machine-instellingen openen)

Figuur 5-23: Opties voor gegevensbeheer




## Taakgegevens

In de geavanceerde taakmodus worden opties voor taakgegevens gebruikt om taakgegevens over te dragen (verwijderen, importeren, exporteren) en te beheren (nieuwe taak aanmaken, taak verwijderen of navigatiegegevens, grensgegevens en/of applicatiegegevens van een taak kopiëren naar een nieuwe taak)

Taakgegevens bevatten:

- Taaknaam
- Cliënt-, boerderij- en veldnamen
- Rondom
- Dekkingsgebied
- Richtlijnen

1. Druk op het tabblad GEGEVENSBEHEER aan de zijkant .
2. Druk op **Taakgegevens**.

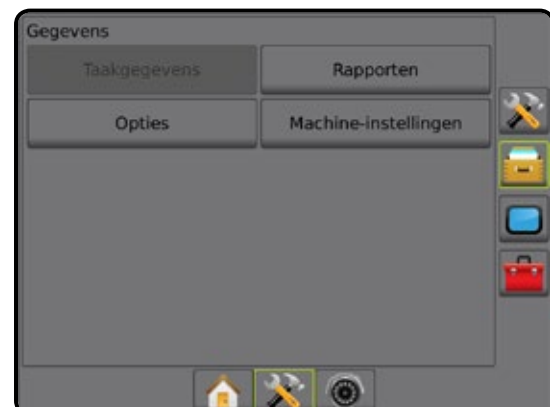
Figuur 5-24: Taakgegevens



## Taakgegevens niet beschikbaar

In de modus 'Eenvoudige taak' zijn de opties voor taakgegevens niet beschikbaar.

Figuur 5-25: Taakgegevens niet beschikbaar






## Overbrengen

In de modus 'Geavanceerde taak', kunnen op het overdrachtsscherm voor taakgegevens geselecteerde taken van of naar een USB-stick gekopieerd worden. Ook kunnen taken verwijderd worden.

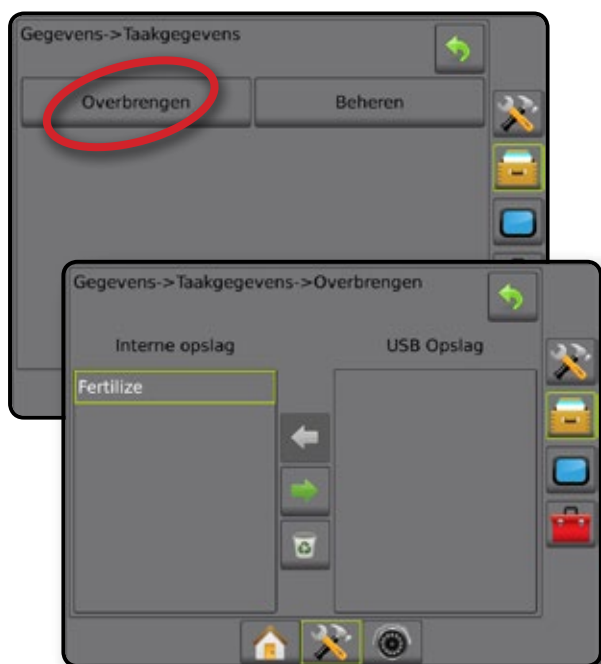
Taken die naar een USB-stick worden gekopieerd, kunnen worden geopend en bijgewerkt met behulp van Fieldware Link. In Fieldware Link kan een gebruiker de gegevens van de klant, boerderij en het veld invoeren en taken kopiëren/bewerken om de grenzen en geleiders ervan opnieuw te gebruiken. Vanuit Fieldware Link kunnen taken terug worden gezet op een USB drager om te worden verplaatst naar de interne opslag van de console, voor hergebruik.

*N.B.: wanneer een taak actief/gestart is, zijn er geen overdrachtopties beschikbaar voor selectie. Stop de huidige taak om de functie in te schakelen.*

*Taaken die worden overgedragen naar een opslagmedium, worden uit de console verwijderd. Deze taken kunnen niet langer gebruikt worden.*

1. Druk op het GEGEVENSBEHEER tabblad aan de zijkant .
2. Druk op **Taakgegevens**.
3. Druk op **Overbrengen**.
4. Kies uit:
  - ▶ Taakgegevens verplaatsen naar USB-opslag – wordt gebruikt om taakgegevens van het interne geheugen naar een USB-opslagmedium te verplaatsen
  - ▶ Taakgegevens verplaatsen naar interne opslag – wordt gebruikt om taakgegevens te verplaatsen van een USB-opslagmedium naar het interne geheugen
  - ▶ Taakgegevens verwijderen – wordt gebruikt om taakgegevens uit het interne geheugen of van het USB-opslagmedium te verwijderen
5. Druk op de pijl TERUG  of op het tabblad GEGEVENSBEHEER  aan de zijkant om terug te gaan naar het hoofdscherm Gegevensbeheer.




*Figuur 5-26: Taakgegevens - Overbrengen*



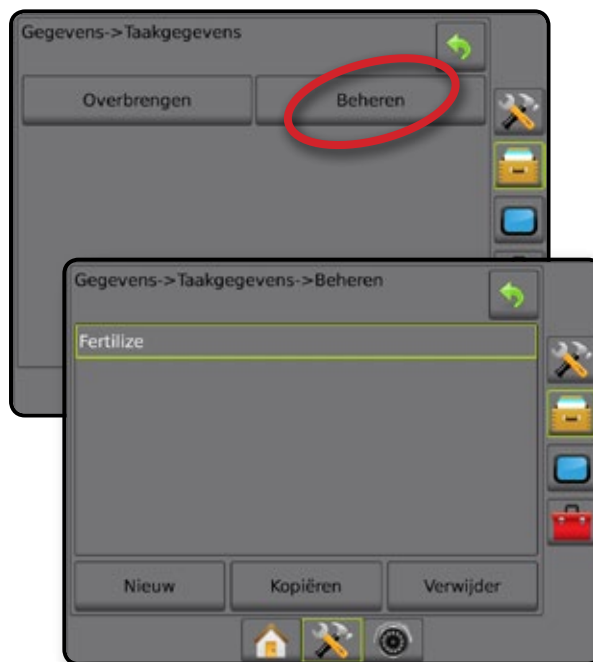
## Beheren

In de modus 'Geavanceerde taak' kan het scherm voor het beheren van taakgegevens worden gebruikt om een nieuwe lege taak aan te maken en hulplijingegevens, gegevens van rondom en/of gegevens van het dekkingsgebied van een geselecteerde taak naar een nieuwe taak te kopiëren. Ook kan een geselecteerde taak verwijderd worden.

*N.B.: wanneer een taak actief/gestart is, zijn er geen opties beschikbaar om de selectie te beheren. Stop de huidige taak om de functie in te schakelen.*

1. Druk op het GEGEVENSBEHEER tabblad aan de zijkant .
2. Druk op **Taakgegevens**.
3. Druk op **Beheren**.
4. Kies uit:
  - ▶ Nieuw – wordt gebruikt om een nieuwe, lege taak zonder gegevens over hulplijnen, omtrekken en/of dekkingsgebieden aan te maken
  - ▶ Kopiëren – wordt gebruikt om de gegevens over hulplijnen, omtrekken en/of dekkingsgebieden naar een nieuwe taak te kopiëren
  - ▶ Verwijderen - wordt gebruikt om de taakgegevens uit het interne geheugen te verwijderen
5. Druk op de pijl TERUG  of het tabblad GEGEVENSBEHEER  aan de zijkant om terug te gaan naar het hoofdscherm Gegevensbeheer.

*Figuur 5-27: Taakgegevens - Beheren*










## Rapporten





Rapporten wordt gebruikt voor het opstellen van taakrapporten en ze op te slaan op een USB drive

*N.B.: in de eenvoudige taakmodus kan alleen de huidige taak worden opgeslagen.*

*Er kunnen geen rapporten geselecteerd worden wanneer een taak actief/gestart is. Stop de huidige taak om de functie te activeren.*

*Wanneer u een taak afsluit terwijl er een USB-stick op de console is aangesloten, kunt u een rapport van de huidige taak maken.*

1. Druk op het GEGEVENSBEHEER tabblad aan de zijkant 
2. Druk op **Rapporten**.
3. Plaats een USB-stick in de console.
4. Kies de taak die u wilt opslaan
5. Kies uit:
  - ▶ PDF  – af te drukken rapport
  - ▶ KML  – Google Earth-bestand
  - ▶ SHP  – ESRI-vormgegevens
  - ▶ ALLE  – alle beschikbare bestandstypen
6. Druk op de pijl TERUG  of het tabblad GEGEVENSBEHEER  aan de zijkant om terug te gaan naar het hoofdscherm Gegevensbeheer.

*N.B.: de bestandspictogrammen     of knoppen zijn niet beschikbaar voor keuze (grijs) totdat er op de juiste wijze een USB-stick is aangesloten.*

Figuur 5-28: Rapporten - Geavanceerde taakmodus



Figuur 5-29: Rapporten - Eenvoudige taakmodus



## Opties

Via Opties kan de operator kiezen tussen Eenvoudige of Geavanceerde taakmodus.

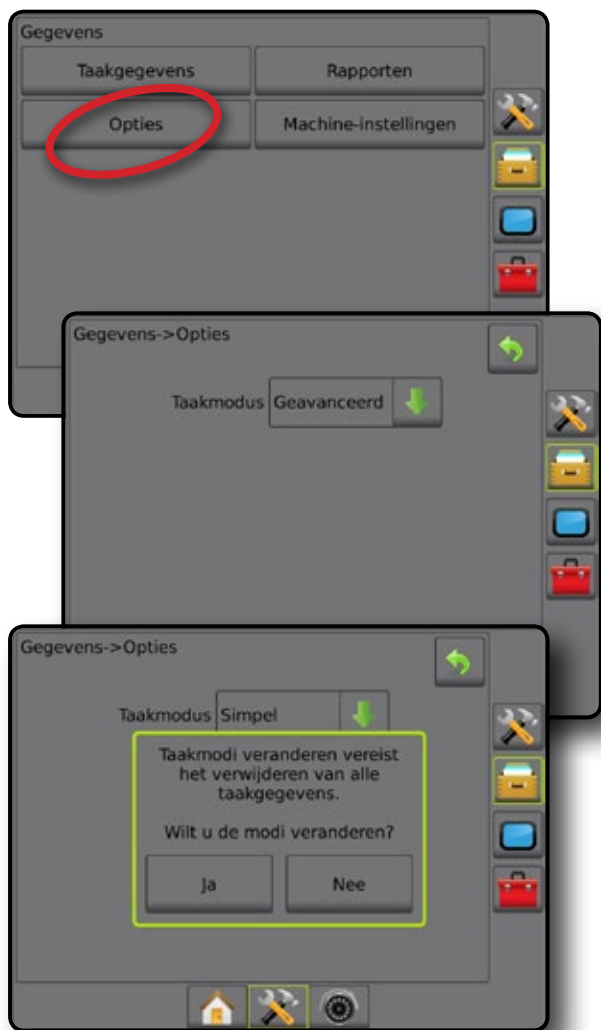
*N.B.: wanneer een taak actief/gestart is, kan de taakmodus niet gewijzigd worden. Stop de huidige taak om de functie in te schakelen.*

**WAARSCHUWING!** Als u de taakmodus wijzigt, wist u alle interne taakgegevens.

1. Druk op het tabblad GEGEVENSBEHEER aan de zijkant .
2. Druk op **Opties**.
3. Druk op de pijl OMLAAG  om de optielijst te openen.
4. Kies uit:
  - ▶ Eenvoudig – alleen het ingesloten gebied en het dekkingsgebied worden op het homescherm weergegeven. Alleen de huidige taak kan worden opgeslagen in Rapporten. Gebruik in combinatie met Fieldware Link is niet beschikbaar.
  - ▶ Geavanceerd – op het homescherm worden de gegevens voor klant, boerderij, veld- en taaknamen, ingesloten gebieden en dekkingsgebieden en afstand van geselecteerde taak weergegeven. Van de namen kan alleen de taaknaam met behulp van de console worden ingevoerd. Alle opgeslagen taken kunnen via Gegevens -> Rapporten worden opgeslagen als een pdf-, shp- of kml-bestand. In Fieldware Link kan een gebruiker de gegevens van de klant, boerderij en het veld invoeren, en taken dupliceren/bewerken om de grenzen en geleiders ervan opnieuw te gebruiken. Klant-, Boerderij- en veldinformatie kunnen alleen via Fieldware Link worden ingevoerd.
5. "Taakmodi veranderen vereist het verwijderen van alle taakgegevens. Wilt u de modi veranderen?"  
Druk op:
  - ▶ Ja – om de wijzigingen door te voeren
  - ▶ Nee – om de huidige instelling te houden

6. Druk op de pijl TERUG of op het tabblad GEGEVENSBEHEER aan de zijkant om terug te gaan naar het hoofdscherm Gegevensbeheer.

Figuur 5-30: Opties - Verander taakmodus



## Machine-instellingen

De optie Machine-instellingen wordt gebruikt om profielen met machine-instellingen over te dragen (verwijderen, importeren, exporteren) en om profielen voor machine-instellingen te beheren (nieuw profiel aanmaken, profiel kopiëren of verwijderen, het huidige profiel opslaan in het geselecteerde profiel of de machine-instellingen van het geselecteerde profiel openen).

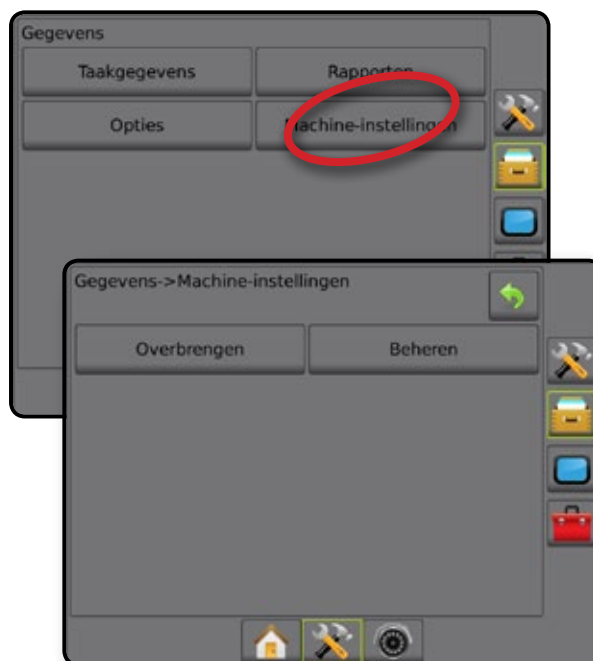
Machine-instellingen bevat:

- Werkuiginstellingen
- Instellingen voor auto-sturen
- Kantelen Geactiveerd/uitgeschakeld

*N.B.: niet alle instellingen worden opgeslagen als onderdeel van de machine-instellingen. Raadpleeg de tabel met de beschikbaarheid van de instellingen voor meer informatie.*

1. Druk op het tabblad GEGEVENSBEHEER aan de zijkant.
2. Druk op **Machine-instellingen**.

Figuur 5-31: Machine-instellingen






## Overbrengen

Op het scherm voor het overbrengen van de machine-instellingen kunnen de geselecteerde machine-instellingen naar een USB-stick gekopieerd en verwijderd worden.

Machine-instellingen die naar een USB-stick zijn gekopieerd kunnen worden geopend en bijgewerkt met behulp van Fieldware Link. Vanuit Fieldware Link kunnen machine-instellingen worden teruggeplaatst op een USB-stick, zodat ze weer in de interne opslag van de console kunnen worden opgeslagen om opnieuw gebruikt te worden.

*N.B.: niet alle machine-instellingen die worden opgeslagen, kunnen worden bewerkt in Fieldware Link. Raadpleeg de tabel met de beschikbaarheid van de instellingen voor meer informatie.*

*Machine-instellingen die worden overgedragen naar een opslagmedium, worden uit de console verwijderd. U kunt deze instellingen niet langer gebruiken.*




1. Druk op het tabblad GEGEVENSBEHEER aan de zijkant .
2. Druk op **Machine-instellingen**.
3. Druk op **Overbrengen**.
4. Kies uit:
  - ▶ Machine-instellingen verplaatsen naar USB-opslag – wordt gebruikt om de machine-instellingen vanuit het interne geheugen te verplaatsen naar de USB-opslag
  - ▶ Machine-instellingen verplaatsen naar interne geheugen – wordt gebruikt om de machine-instellingen vanaf de USB-opslag te verplaatsen naar het interne geheugen
  - ▶ Machine-instellingen verwijderen – wordt gebruikt om de machine-instellingen vanuit het interne geheugen of vanaf de USB-opslag te verwijderen
5. Druk op de pijl TERUG  of het tabblad GEGEVENSBEHEER  aan de zijkant om terug te gaan naar het hoofdscherm Gegevensbeheer.

Figuur 5-32: Machine-instellingen - Overbrengen

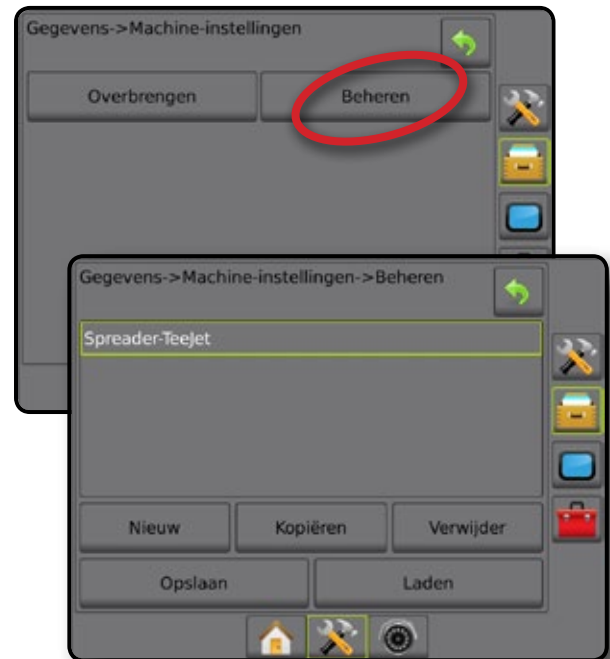


## Beheren

Op het scherm waarop de machine-instellingen beheerd kunnen worden, kunnen nieuwe, lege machine-instellingen aangemaakt worden, geselecteerde machine-instellingen naar nieuwe machine-instellingen gekopieerd worden, geselecteerde machine-instellingen verwijderd worden, huidige machine-instellingen naar geselecteerde machine-instellingen opgeslagen worden of geselecteerde machine-instellingen in de huidige instellingen geopend worden.

1. Druk op het tabblad GEGEVENSBEHEER aan de zijkant .
2. Druk op **Machine-instellingen**.
3. Druk op **Beheren**.
4. Kies uit:
  - ▶ Nieuw – wordt gebruikt om nieuwe machine-instellingen zonder informatie over gerelateerde werktuigen aan te maken
  - ▶ Kopiëren – wordt gebruikt om de geselecteerde machine-instellingen te kopiëren naar nieuwe machine-instellingen
  - ▶ Verwijder – wordt gebruikt om de geselecteerde machine-instellingen uit het interne geheugen te verwijderen
  - ▶ Opslaan – wordt gebruikt om de huidige machine-instellingen op te slaan in de geselecteerde machine-instellingen
  - ▶ Openen – wordt gebruikt om de geselecteerde machine-instellingen op te slaan in de huidige instellingen
5. Druk op de pijl TERUG  of op het tabblad GEGEVENSBEHEER  aan de zijkant om terug te gaan naar het hoofdscherm Gegevensbeheer.

Figuur 5-33: Machine-instellingen - Beheren



## Beschikbaarheid van machine-instellingen

Instelling	Kan bewerkt worden in		Wordt opgeslagen als geëxporteerd profiel in		
	Matrix Pro GS	FieldWare Link	Matrix Pro GS	FieldWare Link	
Machinetype	✓	✗	✓	verkregen uit Matrix Pro GS	
GPS antennehoogte	✓	✓	✓	✓	
Type werktuig	✓	✓	✓	✓	
Symmetrische werktuiglay-out	✓	✗	✗	✗	
Compensatieafstand implementeren	✓	✓	✓	✓	
Compensatierichting implementeren	✓	✓	✓	✓	
Aantal werktuigsecties	✓	✓	✓	✓	
Begeleiding breedte	✓	✓	✓	✓	
Applicatie-/werkbreedte	✓	✓	✓	✓	
Alarm besproeid gebied	✓	✗	✗	✗	
Werktuig	Rechte modus	Boom-plaatsingsrichting	✓	✓	✓
		Afstand antenne tot boom	✓	✓	✓
		Overlapping	✓	✓	✓
		Tijd voor vertraging aan/uit	✓	✓	✓
	Gespreide modus	Setup Type: TeeJet	✓	✓	✓
		Afstand antenne tot schijven	✓	✓	✓
		Overlapping	✓	✓	✓
		Tijd voor vertraging aan/uit	✓	✓	✓
		Compensatieafstand verspreiding	✓	✓	✓
		Sectie compensatie	✓	✓	✓
	Verzetmodus	Setup Type: OEM	✓	✓	✓
		Afstand van antenne naar disk	✓	✓	✓
		Start-/stopafstand	✓	✓	✓
		Sectie start/stop afstanden	✓	✓	✓
	Verzetmodus	Richting afstand sectie 1	✓	✓	✓
		Antenne tot sectie 1	✓	✓	✓
Overlapping		✓	✓	✓	
Tijd voor vertraging aan/uit		✓	✓	✓	
Applicatie	Machine-instellingen	✗	✓	✗	
	Product	✗	✓	✗	
Auto-sturen	Geactiveerd/Uitgeschakeld	✓	✗	✓	verkregen uit Matrix Pro GS
	Afsluit set-up	Type afsluiter	✓	✗	✓
		Frequentie afsluiter	✓	✗	✓
		Minimum belasting cyclus links/rechts	✓	✗	✓
		Maximum belasting cyclus	✓	✗	✓
	Stuurinstellingen	Koers sturen afstelling	✓	✗	✓
		Fijne afstelling	✓	✗	✓
		Koersvastheid	✓	✗	✓
	Afsluitertest	✓	✗	✓	verkregen uit Matrix Pro GS
	Afsluiter diagnostiek	✓	✗	✓	verkregen uit Matrix Pro GS
Opties	Stuurwiel sensor	✓	✗	✓	verkregen uit Matrix Pro GS
Hoeksensor besturing	Geactiveerd	✓	✗	✓	
	IJking Sensoren	✓	✗	✓	
Kantelcorrectie	Inschakeld/uitgeschakeld	✓	✗	✓	verkregen uit Matrix Pro GS
	Veldniveau	✓	✗	✓	verkregen uit Matrix Pro GS

wordt vervolgd op volgende pagina...

OVERZICHT

INLEIDING

HOME

VOLLEDIG SCHEM

CONFIGURATIE

NAVIGATIE

GPS



WERKTUIG

DRUPPELMONITOR

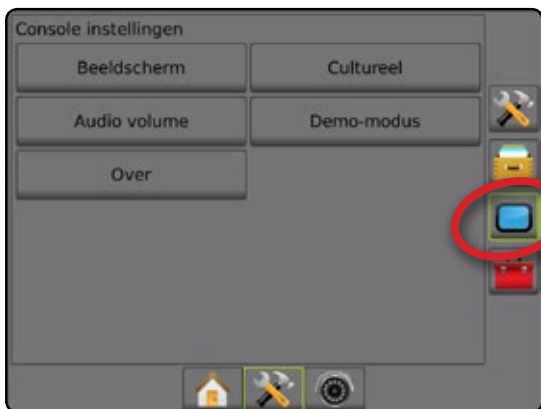
Instelling	Kan bewerkt worden in		Wordt opgeslagen als geëxporteerd profiel in	
	Matrix Pro GS	FieldWare Link	Matrix Pro GS	FieldWare Link
Lichtbalk	✓	✗	✗	✗
GPS	✓	✗	✗	✗
Video	✓	✗	✗	✗
Sensoren	- Druk: Maximale bedieningsdruk Lage druk-alarm Hoge druk-alarm	✓	✗	✗
		✓	✗	✗
		✓	✗	✗
Monitor druppelafmeting	- Geactiveerd/uitgeschakeld Mondstukselectie	✓	✗	✗
		✓	✗	✗

## CONSOLE

De configuratie van de console wordt gebruikt om de beeldscherminstellingen en lokale instellingen te configureren. Informatie over andere apparaten die aan het systeem zijn gekoppeld, vindt u in 'Over'.




1. Druk op het tabblad UNIT SETUP onderin het scherm .
2. Druk op het tabblad CONSOLE aan de zijkant .
3. Selecteer uit:
  - ▶ Beeldscherm – wordt gebruikt om het kleurenschema en de helderheid van het lcd in te stellen, om de beschikbaarheid van schermopnamen te configureren en om het aanraakscherm te kalibreren
  - ▶ Cultureel – wordt gebruikt om de instellingen voor eenheden, taal en tijdzone te configureren
  - ▶ Audio volume – wordt gebruikt om het geluidsniveau van de luidspreker aan te passen
  - ▶ Demo-modus – wordt gebruikt om gesimuleerde GPS-gegevens af te spelen.
  - ▶ Over – wordt gebruikt om de versie van de systeemsoftware en de softwareversies van de op de CAN-bus aangesloten modules te tonen. Ook wordt een QR-code getoond waarmee direct na de respectievelijke gebruikershandleidingen gegaan kan worden

Figuur 5-34: Console-opties



## Beeldscherm

Beeldscherm wordt gebruikt voor het instellen van het kleurenschema en de LCD helderheid, de beschikbaarheid van schermafdrukken en het kalibreren van het aanraakscherm.




1. Druk op het tabblad CONSOLE aan de zijkant .
2. Druk op **Beeldscherm**.
3. Kies uit:
  - ▶ Kleurenschema – wordt gebruikt om de achtergrond- en tekstkleur op het beeldscherm te wijzigen
  - ▶ LCD helderheid – wordt gebruikt om de helderheid van het beeldscherm van de console te wijzigen
  - ▶ Screenshot – wordt gebruikt om schermopnamen op een USB-stick op te slaan
  - ▶ Touch screen kalibratie – wordt gebruikt om het aanraakscherm te kalibreren
4. Druk op de pijl TERUG  of op het tabblad CONSOLE aan de zijkant  om terug te keren naar het hoofdscherm van de console.

Figuur 5-35: Beeldschermopties

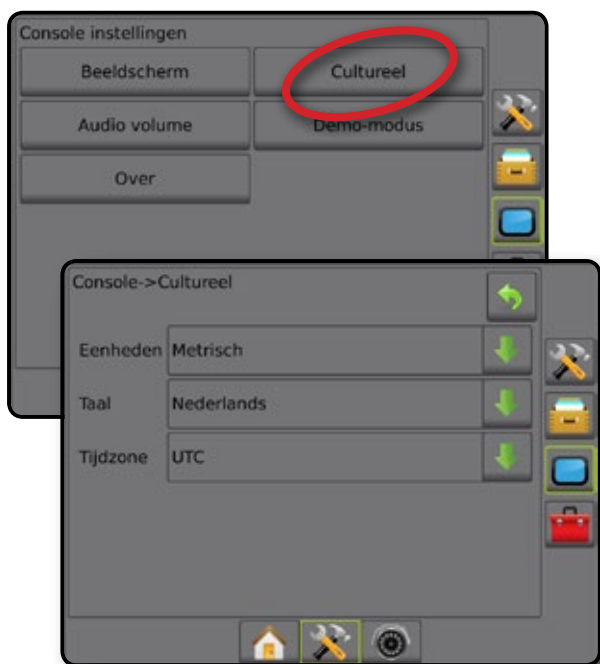


## Cultureel

Cultureel wordt gebruikt voor instellen van Eenheid, Taal en de Tijdzone.






1. Druk op het tabblad CONSOLE aan de zijkant .
2. Druk op **Cultureel**.
3. Kies uit:
  - ▶ Eenheden – wordt gebruikt om de maateenheden van het systeem vast te stellen
  - ▶ Taal – wordt gebruikt om de systeemtaal te selecteren
  - ▶ Tijdzone – wordt gebruikt om de lokale tijdzone in te stellen
4. Druk op de pijl TERUG  of op het tabblad CONSOLE aan de zijkant  om terug te keren naar het hoofdscherm van de console.

Figuur 5-36: Cultuuropties



## Audio volume

Audio volume stelt de geluidssterkte van de luidspreker in.

1. Druk op het tabblad CONSOLE aan de zijkant .
2. Druk op **Audio volume**.
3. Druk op:
  - ▶ Pijltje OMHOOG  om het volume te verhogen
  - ▶ Pijltje OMLAAG  om het volume te verlagen
4. Druk op de pijl TERUG  of op het tabblad CONSOLE aan de zijkant  om terug te keren naar het hoofdscherm van de console.




Figuur 5-37: Opties voor audiovolume



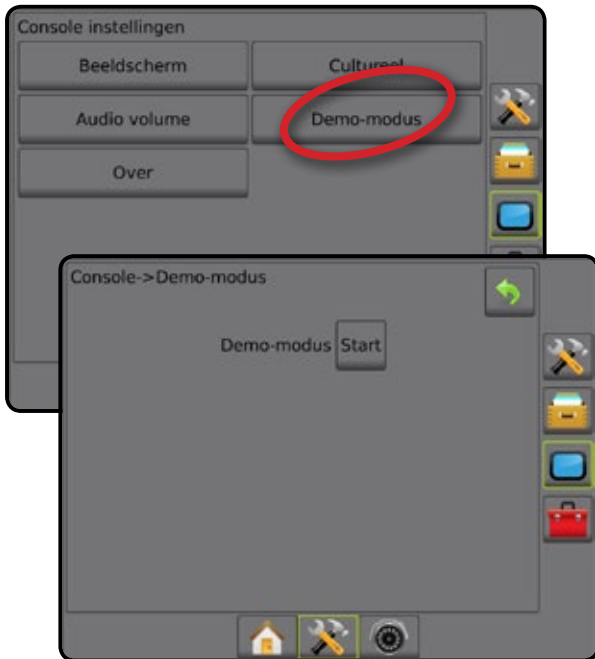
## Demo-modus

De demomodus wordt gebruikt om een GPS-simulatiesignaal af te spelen.

*N.B.: dit hulpmiddel schakelt inkomende GPS-posities uit en start het afspelen van gesimuleerde gegevens. Om de echte GPS-functie te herstellen, dient de console opnieuw opgestart te worden.*

1. Druk op het tabblad CONSOLE aan de zijkant .
2. Druk op **Demo-modus**.
3. Druk op **Start**.
4. Druk op de pijl TERUG  of op het tabblad CONSOLE  aan de zijkant om terug te keren naar het hoofdscherm van de console.


Figuur 5-38: Opties voor de demomodus



## Over

Het scherm Over/opslaan toont de versie van de systeemsoftware en van de modules die op de CAN-bus zijn aangesloten. Ook wordt een QR-code getoond waarmee de gebruikershandleidingen rechtstreeks geopend kunnen worden.



Om het oplossen van problemen op locatie te vereenvoudigen, kan de eindgebruiker op de knop 'Opslaan' drukken om een tekstbestand met informatie over de huidige software op een USB-stick op te slaan, waarna het bestand per e-mail naar ondersteunend personeel gestuurd kan worden.

1. Druk op het tabblad CONSOLE aan de zijkant .
2. Druk op **Over** om de volgende gegevens weer te geven:
  - ◀ Modelnummer van apparaat
  - ◀ Softwareversie
  - ◀ QR-code – directe link naar de pagina met gebruikershandleidingen voor Matrix Pro GS op [www.TeeJet.com](http://www.TeeJet.com)
  - ◀ Aangesloten modules

OF

Druk op **Opslaan** om de informatie 'Over' op een USB-stick op te slaan

Het bericht "Informatie opgeslagen op USB-stick" geeft aan dat de informatie is opgeslagen.

3. Druk op de pijl TERUG  of op het tabblad CONSOLE aan de zijkant  om terug te keren naar het hoofdscherm van de console.



*N.B.: de optie **Opslaan** is niet beschikbaar (grijs) wanneer er geen USB-stick op de juiste wijze is geplaatst.*

Figuur 5-39: Opties voor 'Over'

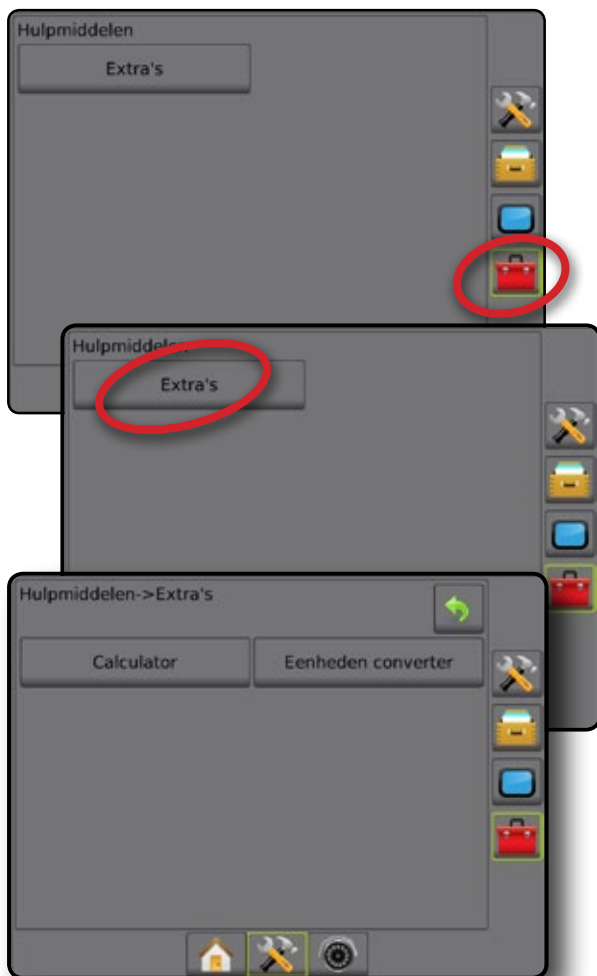


## TOOLS

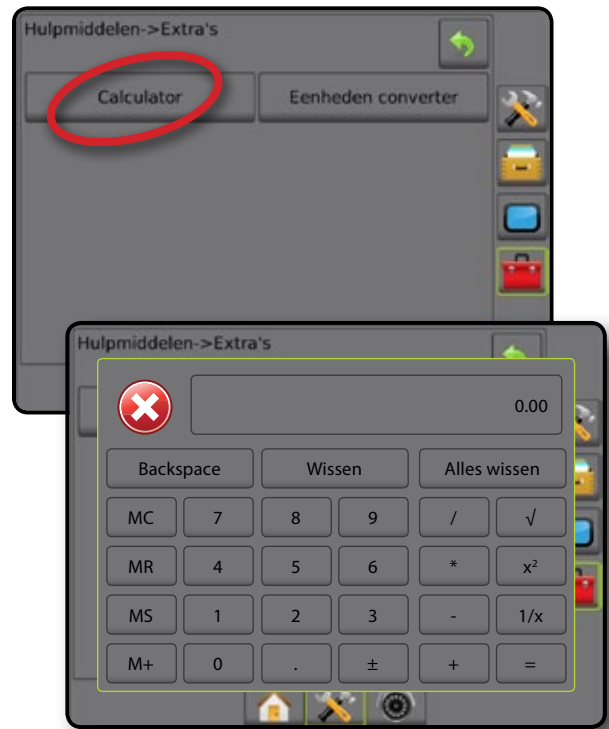
Het menu Tools maakt verschillende berekeningen mogelijk op een calculator of een eenhedenconverter. De eenhedenconverter berekent verschillende metingen op basis van oppervlakte, lengte of volume.

1. Druk op het tabblad UNIT SETUP onderin het scherm .
2. Druk op het tabblad TOOLS aan de zijkant .
3. Druk op **Extra's**.
4. Kies uit:
  - ▶ Calculator – wordt gebruikt voor wiskundige berekeningen
  - ▶ Eenheden converter – wordt gebruikt om oppervlakte-, lengte- en inhoudsmaten om te rekenen

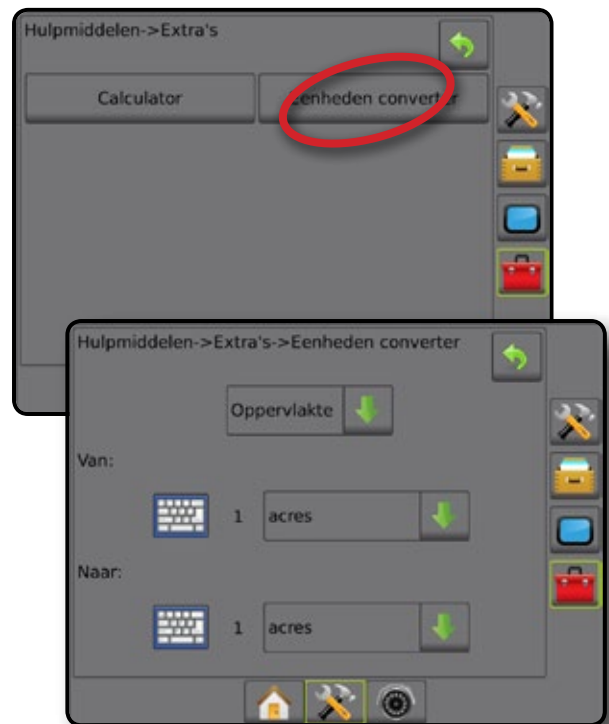
Figuur 5-40: Tools












Figuur 5-41: Calculator



Figuur 5-42: Eenheden converter

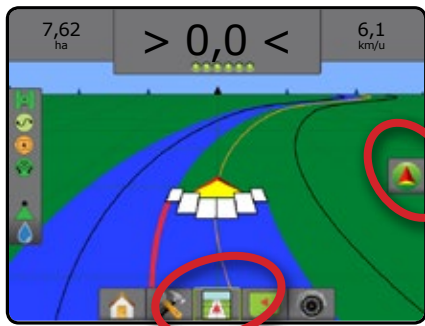


## HOOFDSTUK 6 – NAVIGATIE

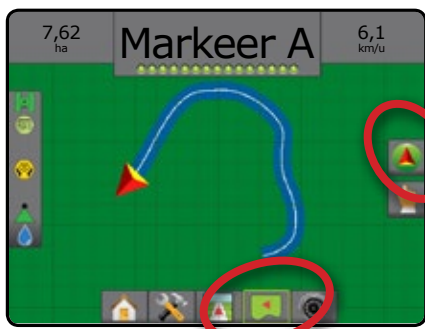
De Matrix Pro GS kan gelijktijdig navigeren en toepassingen bedienen. Als de setup klaar is kan gelijk met navigatie begonnen worden. De operator kan het veldwerk optimaliseren dankzij vijf navigatiefuncties: Recht AB , Gebogen AB , Circle Pivot , Laatste lijn  en Volgende rij . Hij kan nog verder optimaliseren met de Grensapplicatie , Gebogen Lookahead , Terug naar punt-navigatie  en RealView-navigatie via video .

Drie navigatieschermen geven de gebruiker de juiste informatie.

**Voertuigweergavenavigatie** geeft een computergegenereerd beeld van de voertuigpositie die wordt weergegeven in het applicatiegebied.



**Veldweergavenavigatie** geeft een computergegenereerd beeld van de positie van het voertuig en het veld vanuit een luchtbeeld.



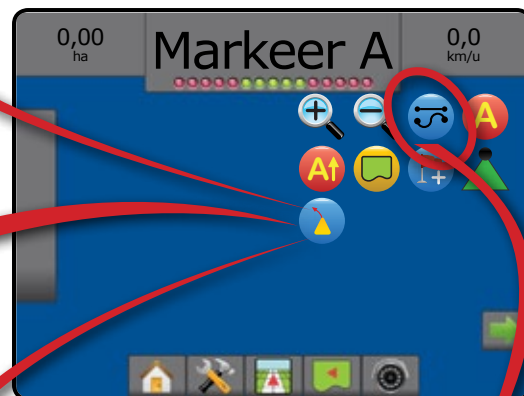
**RealView-navigatie** geeft video-invoer op het beeldscherm weer in plaats van een computergegenereerd beeld.



Ga als volgt te werk om een navigatiemodus te selecteren:



1. Druk op het tabblad NAVIGATIE EN NAVIGATIE-OPTIES  om de navigatie-opties weer te geven.
2. Druk op het pictogram NAVIGATIEMODUS .
3. Kies uit:
  - ▶ Rechte AB-navigatie 
  - ▶ Gebogen AB-navigatie 
  - ▶ Circle Pivot-navigatie 
  - ▶ Laatste gang-navigatie 
  - ▶ Volgende rij-navigatie 


*Figuur 6-1: Kies een navigatiemodus*



## Opties in de navigatieschermen

### Navigatie- en geleidingsopties






Richtlijnen	
	Markeerpunt A  - Markeert het eerste punt van de geleider.
	Markeerpunt B  - Markeert het eindpunt van de geleider. Grijs = minimumafstand nog niet bereikt.
	Markeerpunt A annuleren - annuleert het proces van Markeerpunt A. Keert terug naar vorige AB-geleider (indien vastgesteld).
	Volgende rij Markeerpunt B  - Markeert het eindpunt van de rij.
	Azimuthgraad  - Stelt een rechte geleider vast gemeten door graden met de klok mee vanaf een noordelijke basislijn. Noorden = 0, Oosten = 90, Zuiden = 180, Westen = 270.
	A+ Verplaats - Verplaatst de bestaande geleider naar de huidige positie van het voertuig.
	Volgende rechte AB of Azimuthgraad geleider - Toont de volgende rechte geleider die in de huidige taak is opgeslagen.
	Volgende gebogen geleider - Toont de volgende gebogen AB geleider die in de huidige taak is opgeslagen.
	Volgende Circle Pivot-geleider - Toont de volgende Circle Pivot AB-geleider die in de huidige taak is opgeslagen.
	Gebogen Lookahead - Geeft aan waarheen de huidige besturing het voertuig zal brengen met behulp van een 'cursor'.

BoomPilot	
	Enkele sectie - schakelt alle gieken in of uit. Grijskleurig = GPS is niet beschikbaar.
	SmartCable/SDM – selecteert BoomPilot-modus. Grijskleurig = GPS is niet beschikbaar.





### RealView-navigatieopties

	Selecteer videocamera - Selecteert tot acht cameraweergaven indien een videoselectiemodule (VSM) is aangesloten.
	Split Camera-weergave - Selecteert een van de twee reeksen van vier camera-invoeren (A/B/C/D of E/F/G/H) om het scherm in vier verschillende videofeeds op te splitsen.
	Navigatie over videoconfiguratie - Opent het inschakelen van Navigatie over video of stuurhoek en geleiders aanpassen.
	Navigatie over video - Paatst de driedimensionale navigatielijnen over het video beeld voor ondersteuning navigatie.
	Stuurhoek - De stuurhoekindicator geeft aan in welke richting het stuur moet worden gedraaid.
	Pictogrammen omhoog & omlaag - Worden gebruikt om de navigatielijnen en horizonlijn aan te passen, zodat deze overeenkomt met de cameraweergave.
	Beeldopname camera – slaat een fotobeeld van de huidige videoweergave op het scherm op een USB-stick op.

### Naar punt terugkeren.

	Punt markeren  - Stelt een punt vast op de locatie van het voertuig. Grijskleurig = GPS is niet beschikbaar.
	Terug naar Punt-navigatie - Navigeert terug naar een bepaald punt.
	Wis punt - Wist het gemarkeerde punt.
	Navigatie annuleren - Verbergt de afstand en navigatie terug naar het gemarkeerde punt.



### Grenzen

	Grens markeren - Stelt het toepassingsgebied vast en bepaalt de niet te bewerken zones. Als u een externe of eerste grens maakt, bevindt de grenslijn zich buiten de buitenste boomsectie. Als u een interne of extra grens maakt, moet de grenslijn zich binnen de binnenste boomsectie bevinden. Grijskleurig = GPS is niet beschikbaar.
	Grenzen afronden - Het begrenzingsproces afronden. Grenzen kunnen ook worden gesloten door binnen een werkbreedte-afstand van het beginpunt te rijden. Grijs = minimum afstand nog niet bereikt.
	Grenzen annuleren - Annuleert het proces voor het markeren van een nieuwe grens. Keert terug naar vorige lijn (indien vastgesteld).
	Grenzen wissen - Wist alle vastgestelde grenzen van de huidige taak.

### Schermopties

In-/uitzoomen	
	Pictogrammen - worden gebruikt op de Matrix Pro 570GS
	Knoppen - worden gebruikt op de Matrix Pro 840GS
	Voertuigweergave - Pictogrammen of knoppen passen het gezichtsveld van het voertuig of het horizonperspectief vanaf het voertuig aan naar vogel(vlucht)perspectief. 
	Veldweergave - Pictogrammen of knoppen vergroten/verkleinen het op het scherm weergegeven gebied. 

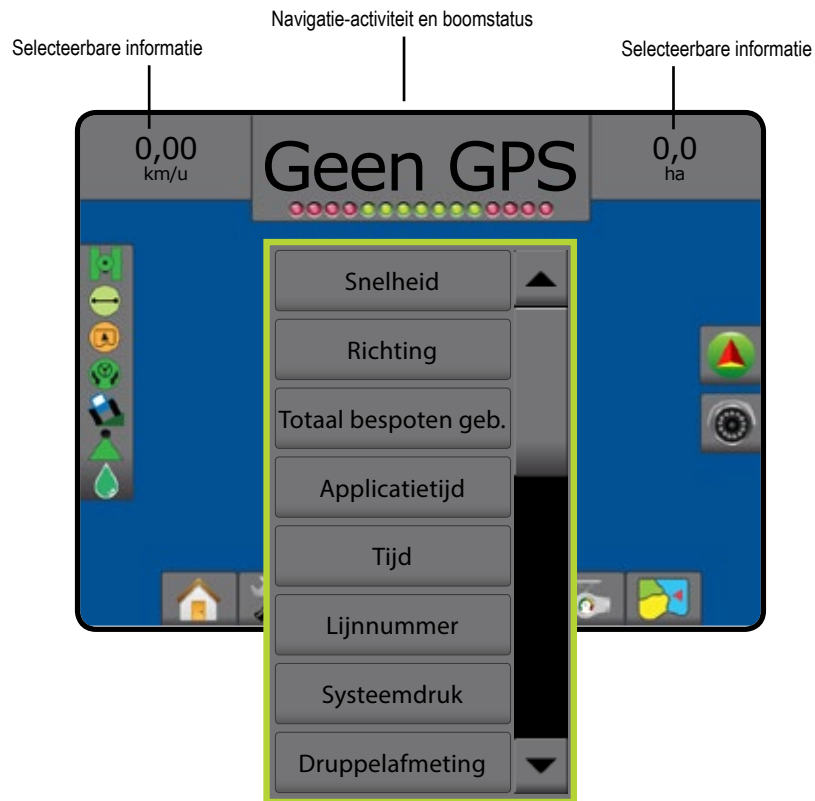
### Pan

	Pijlen - Maakt inzoomen op specifieke delen van de kaart mogelijk zonder voertuig te verplaatsen. Verplaatsen de weergave in de desbetreffende richting.
	Wereldview - Vergroot de schermweergave tot het grootste mogelijke beschikbare gebied.

## NAVIGATIEBALK

De Navigatiebalk geeft uw eigen keuze aan taakinformatie weer (huidige snelheid, bewerkte gebied, huidige tijd, lijnnummer, richting, huidige ratio en doelratio), navigatie-activiteit (spoorfout [metrisch], huidige activiteit en GPS status) en boomstatus.

Figuur 6-2: Voorbeelden van de navigatiebalk



### Selecteerbare informatie

Snelheid – toont de huidige snelheid

Richting – toont de route rechts van een basislijn richting het noorden.  
Noorden = 0, oosten = 90, zuiden = 180, westen = 270.

Totaal bespoten gebied – toont het totale oppervlak dat is bespoten tijdens de dubbele toepassingsgebieden

Applicatietijd – toont de totale duur waarin de applicatie actief is tijdens de huidige taak.

Tijd – toont de huidige tijd op basis van de geselecteerde tijdzone

Lijnnummer – toont het huidige lijnnummer ter verwijzing naar de initiële hulplijn. Het nummer wordt getoond als positief getal wanneer het voertuig zich rechts ten opzichte van de AB-basislijn bevindt en als negatief getal wanneer het voertuig zich links ten opzichte van de AB-basislijn bevindt.

Systeemdruk – toont de huidige systeemdruk (alleen beschikbaar wanneer er een druksensor op het systeem aanwezig is)

Druppelafmeting – toont de huidige druppelafmeting van het mondstuk (alleen beschikbaar wanneer er een druksensor op het systeem aanwezig is).

### Navigatie-activiteit en boomstatus

GPS status – toont “Geen GPS” wanneer GPS niet beschikbaar is of “Trage GPS” wanneer GPS GGA-gegevens met een snelheid van minder dan 5 Hz ontvangt.

Spoorfout – toont de afstand ten opzichte van uw gewenste hulplijn.

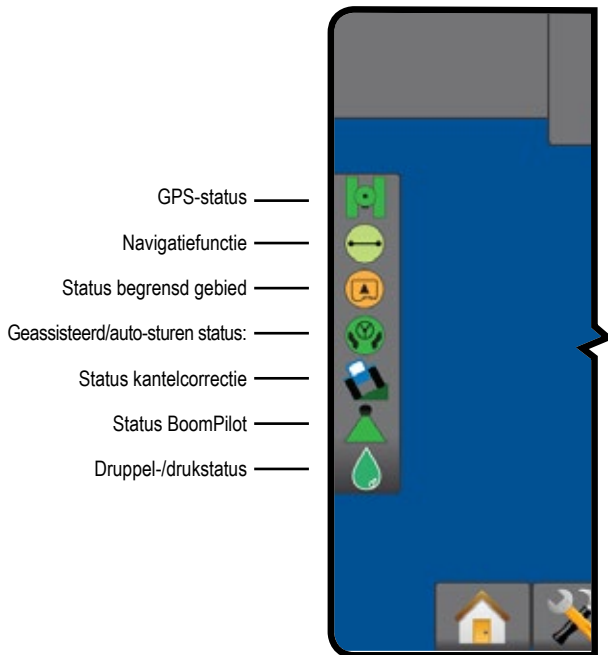
Huidige activiteit – toont activiteiten, zoals een markering van een A- of B-punt of het naderende einde van een rij, geeft aan dat er nu gedraaid moet worden en de afstand om terug te keren naar een gemarkeerd punt.

Boomstatus – voor elke giekstatus die is geprogrammeerd wordt één stip weergegeven. Een groene punt geeft aan dat de sectie actief is, een rode punt geeft aan dat de sectie momenteel niet actief is.





## STATUSBALK

De statusbalk geeft informatie over de GPS- status, de navigatiefunctie, het begrensde gebied, het gebruik van de vrije besturing, de kantelcorrectie, de apparaatbediening en de druppelafmeting.






Figuur 6-3: Statusbalk





### GPS-status

-  Rood = geen GPS
-  Geel = alleen GPS
-  Groen = DGPS, WAAS/RTK, GLONASS
-  Oranje = Glide/ClearPath




### Navigatiefunctie

-  Rechte AB-geleiding
-  Gebogen AB-geleiding
-  Circle Pivot-geleiding
-  Laatste doorgang-geleiding
-  Volgende rij-geleiding
- Geen pictogram = Geen navigatie



### Status begrens gebied

-  Buiten grens = Momenteel wordt gereden buiten het gedefinieerde veld.
-  Binnen grens = Momenteel wordt gereden binnen het gedefinieerde veld.
- Geen pictogram = Geen grens vastgesteld




### Geassisteerd/auto-sturen status

-  Groen = ingeschakeld, actieve besturing
-  Geel = geactiveerd, aan alle voorwaarden voor geassisteerd/auto-sturen is voldaan
-  Rood = uitgeschakeld, er is niet aan alle voorwaarden voor geassisteerd/auto-sturen voldaan
- Geen pictogram = er is geen geassisteerd/auto-sturen geïnstalleerd




### Status kantelcorrectie

-  Gekleurd = actief, de kantelcorrectie wordt actief toegepast
-  Rood = uitgeschakeld
- Geen pictogram = er is geen kantelgyromodule op het systeem geïnstalleerd of de kantelfunctie is gekoppeld aan het systeem voor geassisteerd/auto-sturen.

### Status BoomPilot

-  Rood = uit/handmatig
-  Groen = automatisch
-  Geel = alles aan
- Geen pictogram = enkele boomsectie (geen SmartCable of SDM in het systeem geïnstalleerd)

### Druppel-/drukstatus

-  Kleur = geactiveerd. De kleur van de druppel is direct gerelateerd aan de huidige druppelafmeting. De volgende kleuropties zijn mogelijk: 
-  Doorgekruisd = uitgeschakeld
- Geen pictogram = er is geen druksensorinterfacet set geïnstalleerd

## Status-/informatieschermen

### GPS-status

GPS Status geeft informatie weer over datasnelheden, het aantal beschikbare satellieten en de kwaliteit en ID van de satellieten.

- Druk op het pictogram GPS-STATUS  :

Figuur 6-4: GPS-status



## Status navigatiemodus

Het scherm met de status van de navigatiemodus toont informatie met betrekking tot het begeleidingspatroon, de naam van de huidige hulplijn en het aantal hulplijnen dat in de console is opgeslagen.

1. Druk op het pictogram NAVIGATIEMODUS     .

Figuur 6-5: Status navigatiemodus



## Status kantelcorrectie

Het scherm met de status van de kantelcorrectie toont informatie met betrekking tot de huidige status van het kantelcorrectiesysteem.


1. Druk op het pictogram voor de STATUS VAN DE KANTELCORRECTIE  .

Figuur 6-8: Status kantelcorrectie



## Status begrensd gebied

Het scherm met de status van het begrensd gebied toont informatie met betrekking tot de gebieden binnen de huidige grenzen.

1. Druk op het pictogram BEGRENSD GEBIED  .

Figuur 6-6: Status begrensd gebied



## Status BoomPilot

Het scherm met de status van de BoomPilot toont informatie met betrekking tot de huidige status van het BoomPilot-systeem.




1. Druk op het pictogram STATUS BOOMPILLOT   .

Figuur 6-9: Status BoomPilot



## Geassisteerd/auto-sturen status

Het scherm met de status voor geassisteerd/auto-sturen toont informatie met betrekking tot de huidige status van het systeem voor geassisteerd/auto-sturen, inclusief de kantelstatus.

1. Druk op het pictogram GEASSISTEERD/AUTO-STUREN STATUS   .

Figuur 6-7: Geassisteerd/auto-sturen status



## Druppel-/drukstatus

Het scherm met de druppel-/drukstatus toont informatie over de huidige status van de druppelafmeting en de systeemdruk.

1. Druk op het pictogram DRUPPEL-/DRUKSTATUS      .



Figuur 6-10: Druppel-/drukstatus



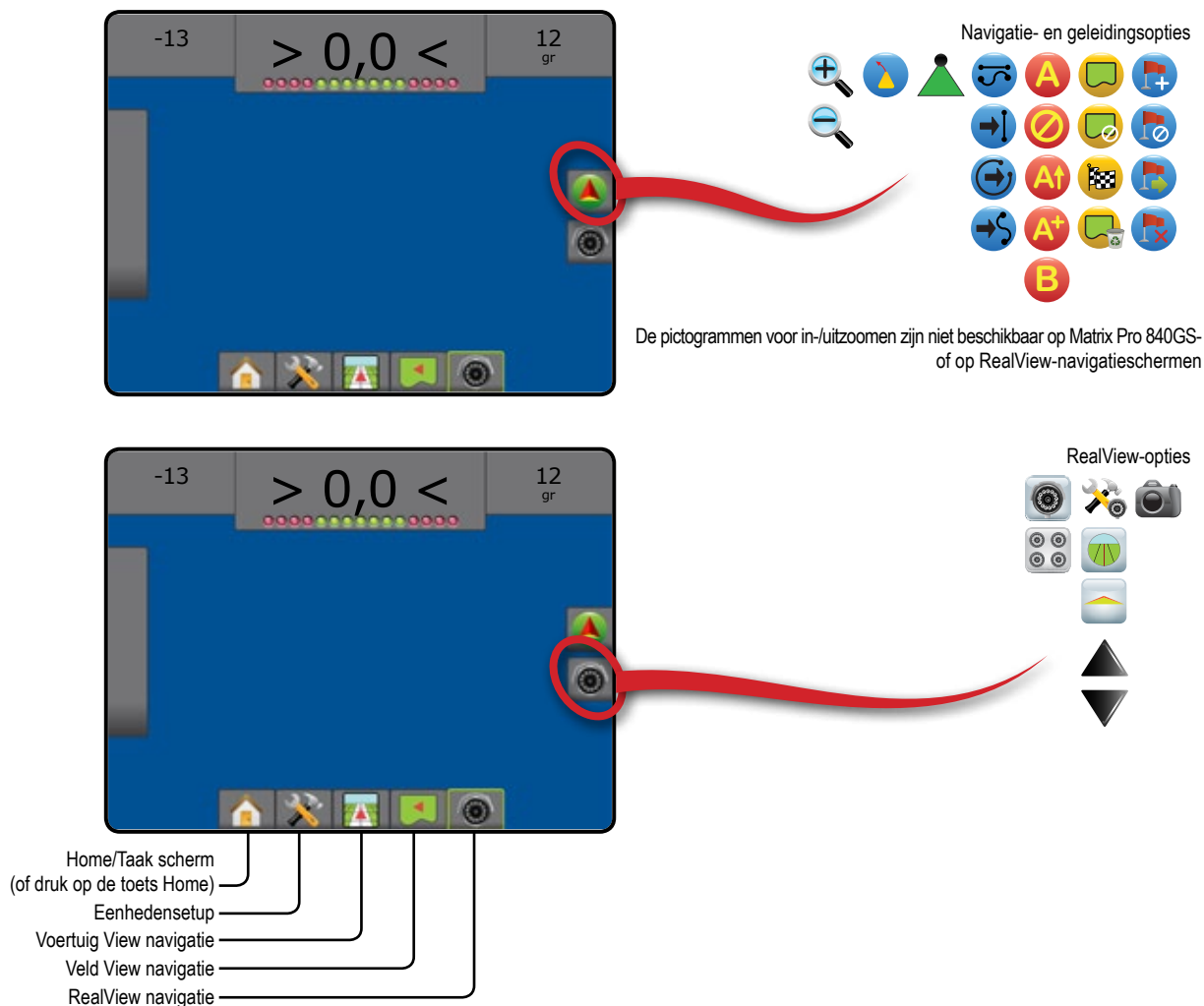


## NAVIGATIESCHERMEN

Matrix Pro GS-navigatie en -geleider kan worden geopend vanuit het scherm Voertuigweergave, Veldweergave of RealView.

- Druk op het tabblad NAVIGATIE- EN GELEIDINGSOPTIES  om de navigatie-opties weer te geven
- Druk op het tabblad REALVIEW OPTIES  om de opties voor de cameraconfiguratie en navigatie weer te geven

Figuur 6-11: Navigatieschermopties

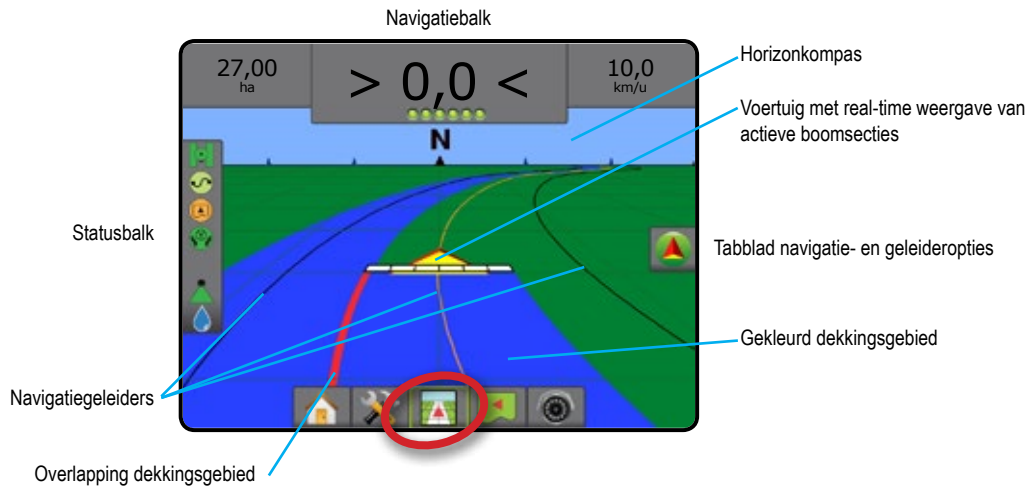


## Voertuigweergave



Voertuigweergave is een computergegeeneerd beeld van de positie van het voertuig in de omgeving. Vanuit dit scherm kunt u alle configuratie- en navigatieopties openen via het tabblad aan de rechterkant van het scherm.

Figuur 6-12: Voertuigweergave



## Navigatie op het scherm

- Hulplijnen
  - ◀ Oranje – actieve hulplijn
  - ◀ Zwart (meerdere) – nevenliggende hulplijnen
  - ◀ Zwart – grenslijn
- Punten – aanduidingen van vastgestelde punten
  - ◀ Rode punt – Terugkeerpunt
  - ◀ Blauwe punt – Markering “A”
  - ◀ Groene punt – Markering “B”
- Horizonkompas – de algemene richting kan aan de horizon worden weergegeven (wanneer u inzoomt)
- Dekkingsgebied – toont toegepaste gebied en overlapping:
  - ◀ Blauw – één applicatie
  - ◀ Rood – twee of meer applicaties

- In-/uitzoomen en perspectief – past de voertuigweergave of het perspectief op de horizon aan van het voertuigperspectief naar vogelvluchtperspectief.
- Boomsecties
  - ◀ Zwarte vakken – inactieve gieken
  - ◀ Witte vakken – actieve gieken

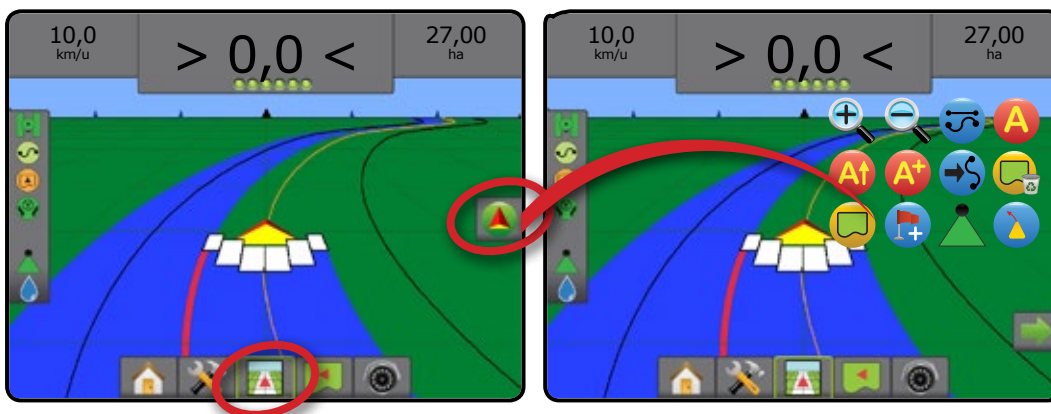
## Matrix Pro 840GS Consoleknop assistentie

- Zoom In/Uit & Perspectief – de knoppen omhoog/omlaag stellen de voertuigweergave of het perspectief tot de horizon in van de voertuigweergave naar het vogelvluchtperspectief.
- Home/Taakscherm – de knop Home opent het Home-/Taakscherm.

Openen van het scherm Voertuigweergave:

1. Druk op het tabblad VOERTUIGWEERGAVENAVIGATIE

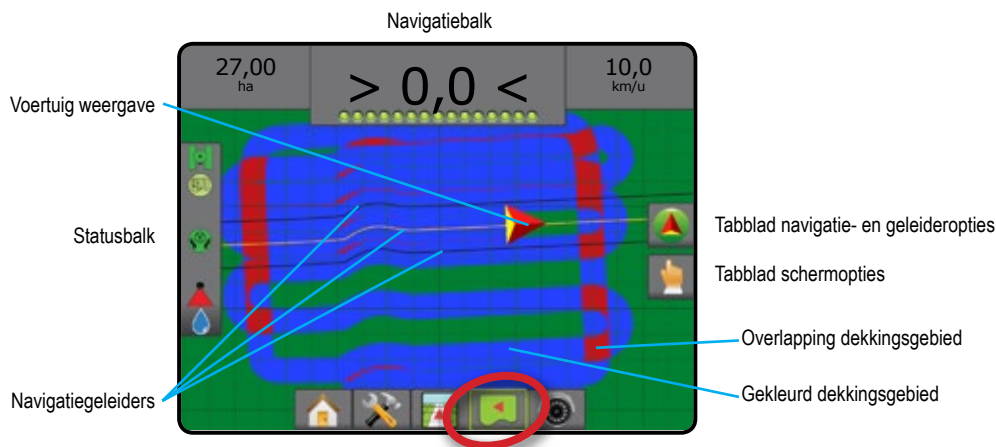
Figuur 6-13: Voertuigweergave met gebruikelijke pictogrammen



## Veldweergave

Veldweergave geeft een computergestuurd beeld van de positie van het voertuig in het veld vanuit oppervlaktebeeld. Vanuit dit scherm kunt u alle configuratie- en navigatieopties en de sleepmodus openen via het tabblad aan de rechterkant van het scherm.

Figuur 6-14: Veldweergave



### Navigatie op het scherm

- Hulplijnen
  - ◀ Oranje – actieve navigatielijin
  - ◀ Zwart (meerdere) – nevenliggende hulplijnen
  - ◀ Zwart – grenslijn
- Punten – markeringen voor vastgestelde punten
  - ◀ Rode punt – Terugkeerpunt
  - ◀ NBlaauwe punt – Markering “A”
  - ◀ Groene punt – Markering “B”
- Dekkingsgebied – toont toegepaste gebied en overlapping:
  - ◀ Blauw – één applicatie
  - ◀ Rood – twee of meer applicaties

- Slepen – past het zichtbare gebied op de kaart aan zonder dat het voertuig wordt verplaatst.
- In-/uitzoomen – past het zichtbare gebied op de kaart aan.

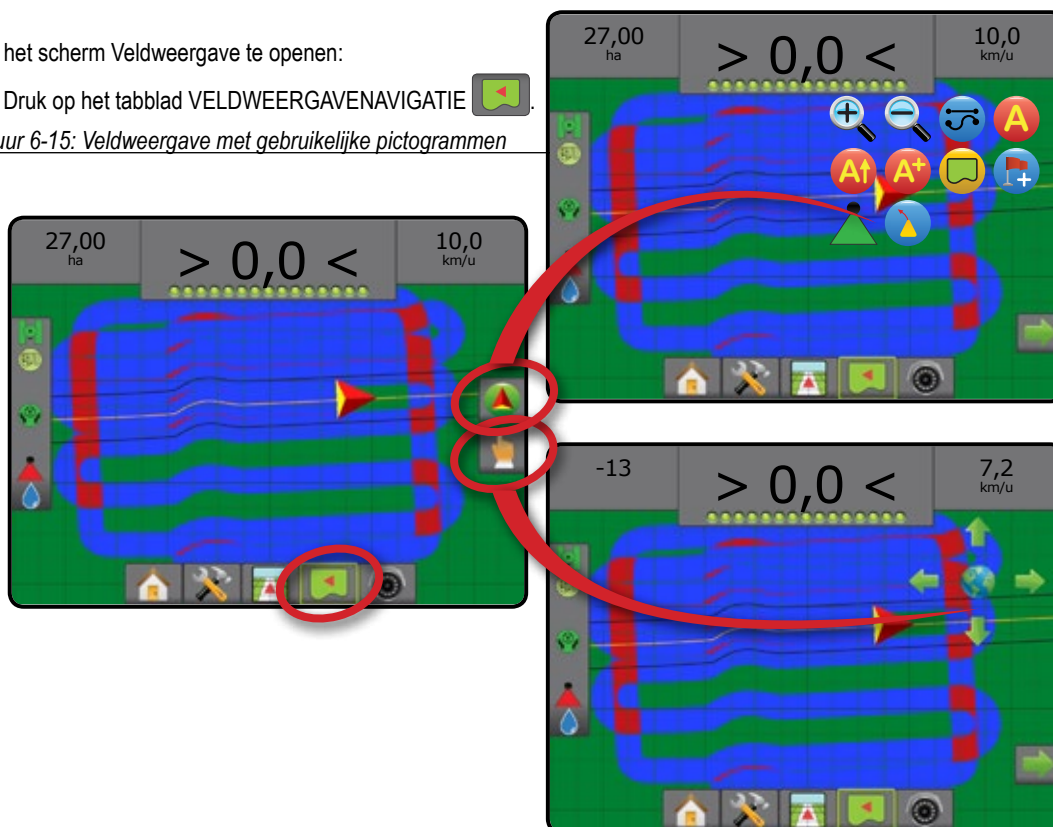
### Matrix Pro 840GS Consoleknop assistentie

- In-/uitzoomen – de knoppen omlaag/omhoog ▲ ▼ stellen de zichtbare zone van de kaart in.
- Home/Taakscherm – de knop Home 🏠 opent het Home-/Taakscherm.

Om het scherm Veldweergave te openen:

- Druk op het tabblad VELDWEERGAVENAVIGATIE 🚩.

Figuur 6-15: Veldweergave met gebruikelijke pictogrammen



## RealView-navigatie

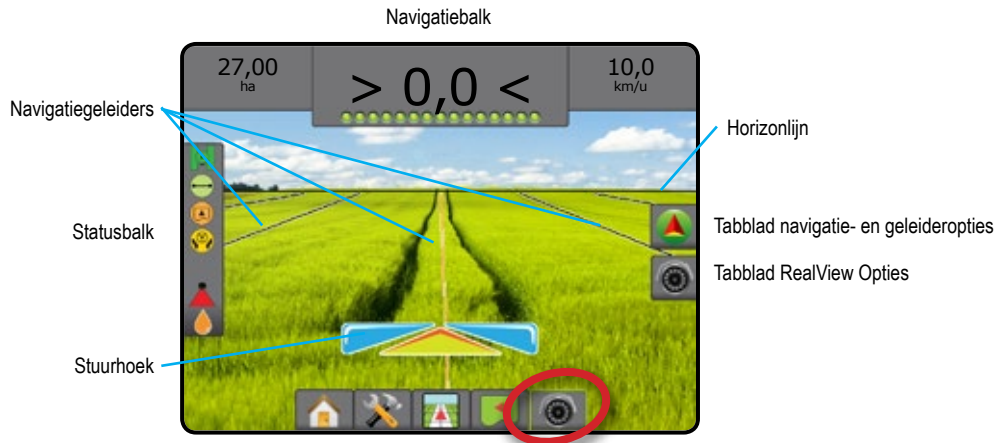
RealView-navigatie geeft video-invoer op het beeldscherm weer in plaats van een computergegeneerd beeld. Vanuit dit scherm kunnen alle configuratie- en navigatieopties worden geopend via de tabbladen aan de rechterzijde van het scherm.

Wanneer een videoselectiemodule (VSM) op het systeem is geïnstalleerd, zijn er twee video-opties beschikbaar:

- Weergave van één camera – u kunt één tot acht camera-ingangen selecteren, zodat de video-invoer van de respectievelijke ingang wordt weergegeven.
- Gedeelde cameraweergave – u kunt één of twee sets van vier camera-ingangen (A/B/C/D of E/F/G/H) selecteren om het scherm op te delen in vier verschillende videofeeds.

Vanuit dit scherm kunt u de navigatie openen voor de video en besturingshoeken via het pictogramtabblad recht in uw scherm.

Figuur 6-16: RealView-navigatie



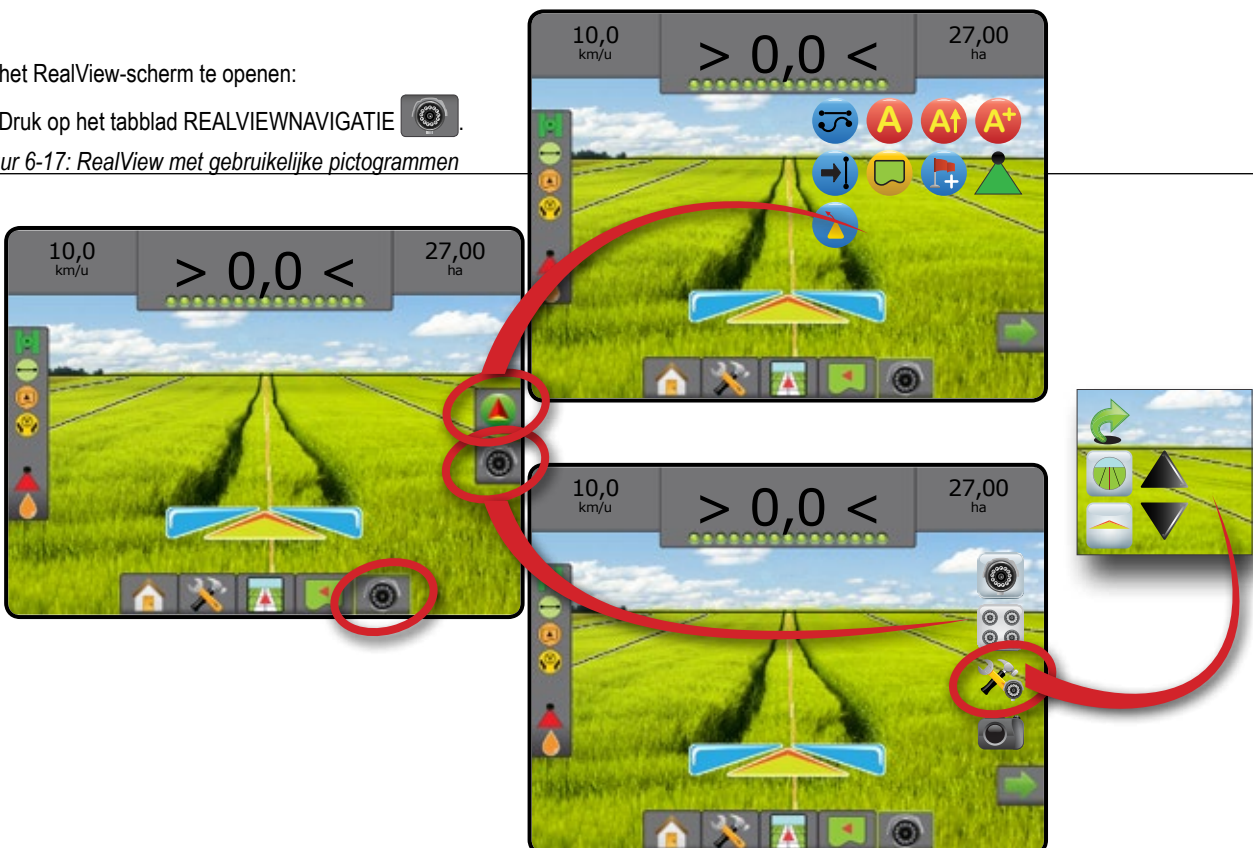
## Navigatie op het scherm

- Hulplijnen
  - ▶ Oranje – actieve hulplijn
  - ▶ Zwart (meerdere) – nevenliggende hulplijnen.
- ◀ Horizontale zwarte lijn – horizon (aanpasbaar)

Om het RealView-scherm te openen:

1. Druk op het tabblad REALVIEWNAVIGATIE .

Figuur 6-17: RealView met gebruikelijke pictogrammen





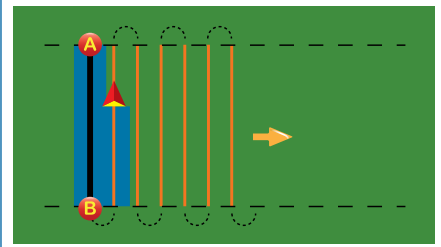
NAVIGATIEFUNCTIES



**Rechte AB-geleiding**

Rechte AB-geleiding biedt geleiding in rechte lijn gebaseerd op referentiepunten A en B. De originele A- en B-punten vormen de basis van alle andere parallelle lijnen.

*N.B.: De afstand tot de nevenliggende hulplijnen wordt berekend aan de hand van de navigatiebreedte, die in de eenheid gecodeerd is in de werktuigopties.*



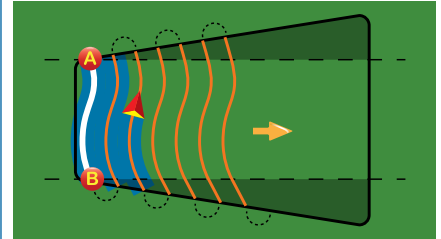
**Gebogen AB-geleiding**

Gebogen AB-geleiding biedt geleiding langs gebogen lijnen gebaseerd op een oorspronkelijke AB-referentielijn. Deze oorspronkelijke basislijn wordt gebruikt om alle andere hulplijnen te berekenen.

*N.B.: aangeraden wordt om de gebogen geleiding wordt niet meer te laten zijn dan 30° binnen de AB-geleiding.*

*De afstand tot nevenliggende hulplijnen wordt berekend aan de hand van de geleidebreedte die is opgeslagen in de configuratie-instellingen in de werktuigopties.*

*HINT: wanneer u werkt in een begrensd gebied, zal het geleidingspatroon dat buiten de opgegeven AB-punten valt een rechte lijn-geleiding vormen.*

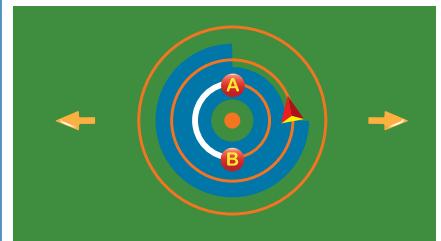


**Circle Pivot-geleiding**

Circle Pivot geleiding-biedt geleiding rond een centrale locatie die straalsgewijs inwaarts of uitwaarts ten opzichte van de oorspronkelijke AB-referentielijn loopt. Deze oorspronkelijke basislijn wordt gebruikt om alle andere hulplijnen te berekenen.

De lijn wordt gebruikt voor toediening van het product in een veld langs een circlevormige hulplijn die overeenkomt met de straal van het irrigatiesysteem.

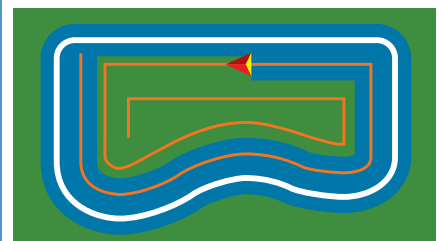
*N.B.: de afstand tot nevenliggende hulplijnen wordt berekend aan de hand van de geleidebreedte. Deze is opgeslagen in de configuratie-instellingen in de werktuigopties.*



**Laatste doorgang-geleiding**

Laatste doorgang-geleiding biedt werkelijke laatste doorgang-navigatie. De console neemt automatisch het dichtstbij zijnde toegepaste gebied waar en stelt een parallelle hulplijn vast op basis van dat gebied.

*N.B.: wanneer een grens wordt vastgesteld maar er tijdens het proces geen toediening plaatsvond, zal de navigatie niet starten.*

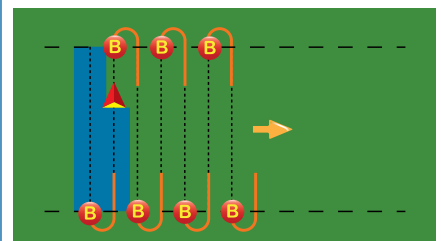


**Volgende rij-geleiding**

Volgende rij-geleiding duidt aan waar de volgende rij zich bevindt en biedt geleiding aan de uiteinden van rijen tot de volgende aangrenzende rij. Indien de operator het einde van een rij markeert en naar de volgende rij begint af te draaien, wordt een Rechte AB navigatie gegeven in de volgende rij. De navigatie wordt uitgeschakeld wanneer het voertuig zich in de volgende rij bevindt.

*N.B.: de afstand tot de volgende rij wordt berekend aan de hand van de navigatiebreedte die is opgeslagen in de configuratie-instellingen in de werktuigopties.*

*De Volgende rij-geleiding ondersteunt niet de mogelijkheid om rijen over te slaan.*



**Geen navigatiefunctie**

Geen navigatie schakelt de navigatie uit.

*N.B.: Geen navigatie-modus zal bestaande navigatielijnen of punten in de console niet wissen. Om bepaalde/opgeslagen gegevens uit de console te wissen raadpleegt u de sectie gegevensbeheer onder de Eenheden setup.*

OVERZICHT

INLEIDING

HOME

VOLLEDIG SCHERM

CONFIGURATIE


NAVIGATIE

GPS




WERKTUIG

MONITOR DRUPPELAFMETING

## RICHTLIJNEN


Gebogen lookahead  geeft aan in welke richting het voertuig rijdt wanneer in een bepaalde richting gestuurd wordt.

AB-hulprijen, Azimuthhulprijen, Volgende doorgang-hulprijen en Volgende Rij-hulprijen zijn beschikbaar op basis van de actieve navigatiemodus. Per taak kunnen maximaal 25 geleiders worden opgeslagen in de console. Als u verandert van navigatiefunctie veranderen de huidige beschikbare geleiders ook.



U kunt in elke navigatiemodus meerdere hulprijen aanmaken. Als meer dan een geleider wordt opgeslagen in een enkele navigatiefunctie, wordt de Volgende geleider-functie beschikbaar. Wanneer u op de optie voor de volgende hulprij    drukt, wordt het voertuig in de richting van de volgende hulprij die in de console is opgeslagen gestuurd.

Een gebruiker kan in Fieldware Link of via de optie Gegevens -> Taakgegevens -> Beheren taken dupliceren en bewerken, zodat grenzen en hulprijen voor verschillende toepassingen op hetzelfde veld opnieuw gebruikt kunnen worden.

### Gebogen Lookahead-geleider

 De Gebogen Lookahead-geleider geeft aan waarheen de huidige besturing het voertuig zal brengen met behulp van een 'cursor' De Gebogen Lookahead-optie is beschikbaar in alle navigatiefuncties.

Ga als volgt te werk om de Gebogen Lookahead-geleider te activeren:



1. Druk op het tabblad NAVIGATIE EN GELEIDEROPTIES  om de navigatieopties weer te geven.
2. Kies het pictogram GEBOGEN LOOKAHEAD .

De cursor wordt zichtbaar op het navigatiescherm.



Figuur 6-18: Gebogen Lookahead






Om de gebogen Lookahead geleider te verwijderen:

1. Druk op het tabblad NAVIGATIE EN GELEIDEROPTIES  om de navigatieopties weer te geven.
2. Kies het pictogram GEBOGEN LOOKAHEAD .

### Markeer A en B Punten


  Om een AB-geleider vast te leggen:

1. Rij naar gewenste plaats voor Punt A .
2. Druk op het tabblad NAVIGATIE EN GELEIDEROPTIES  om de navigatieopties weer te geven.
3. **Druk, wanneer het voertuig in beweging is,** op het pictogram MARKEER A .
4. Rijd naar de gewenste locatie voor Punt B .
5. druk op het pictogram MARKEER B  om de AB-lijn in te stellen.
6. "Wilt u deze richtlijn benoemen?"


Druk op:

- Ja – om een naam in te voeren en om de hulprij in de console op te slaan
- Nee – om automatisch een naam te genereren en de hulprij in de console op te slaan

De console zal navigatie-informatie weergeven.

N.B.: Het pictogram MARKEER B  is niet voor selectie beschikbaar (grijze kleur) tot de minimumafstand is afgelegd (3,0 meter voor Rechte of Gebogen navigatie, 50,0 meter voor Circle Pivot-navigatie).

N.B. Het is niet nodig om de gehele omtrek van de circle pivot te rijden om de Circle Pivot-navigatie te starten.

Gebruik het pictogram TEKEN ANNULEREN  om de opdracht Teken A te annuleren en terug te keren naar de vorige AB geleider (indien vastgesteld).

Figuur 6-19: Markeer punt A



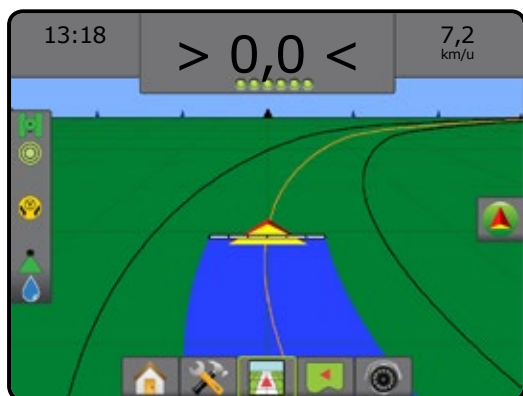
Figuur 6-20: Markeer punt B



Figuur 6-21: Geleider opslaan





Figuur 6-22: Navigatie volgen



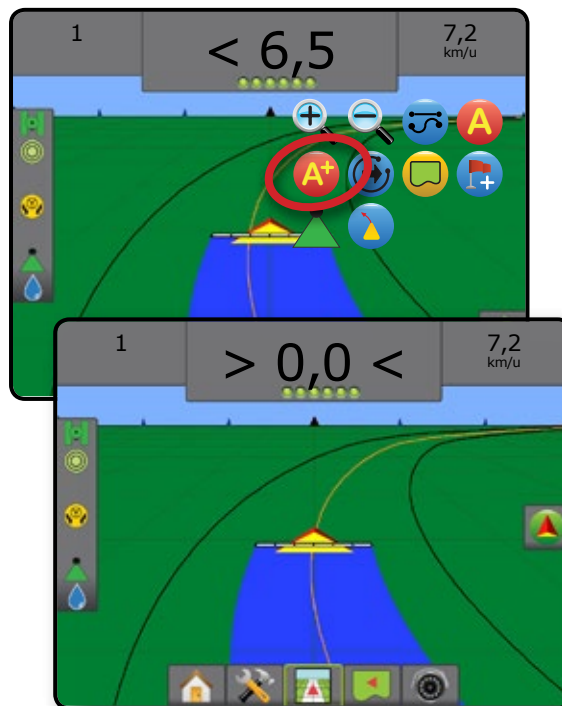
## A+ verplaatsen functie

De A+ verplaats functie maakt verplaatsen van de bestaande A-B navigatie lijn naar de huidige positie van het voertuig mogelijk.


Bijstellen navigatielijnen:

1. Druk op het tabblad NAVIGATIE EN GELEIDEROPTIES  om de navigatieopties weer te geven.
2. Druk op het pictogram A+ VERPLAATS .



Figuur 6-23: A+ verplaats




## Volgende navigatiefunctie.

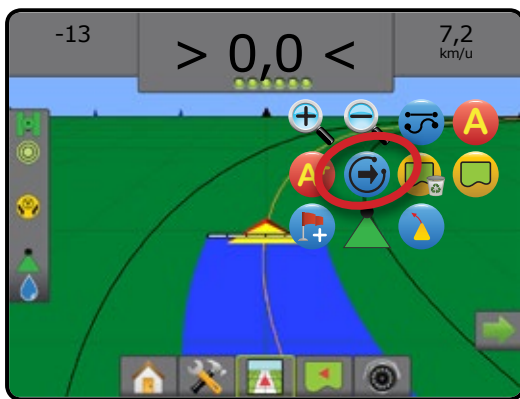
Als meer dan een geleider wordt opgeslagen wordt de Volgende geleider functie beschikbaar. Door te drukken op Volgende geleider  wordt het voertuig naar de volgende geleider geleid die in de console is opgeslagen.

Om over te gaan op andere beschikbare geleiders:

1. Druk op het tabblad NAVIGATIE EN GELEIDEROPTIES  om de navigatieopties weer te geven.
2. Druk op het pictogram VOLGENDE GELEIDER .

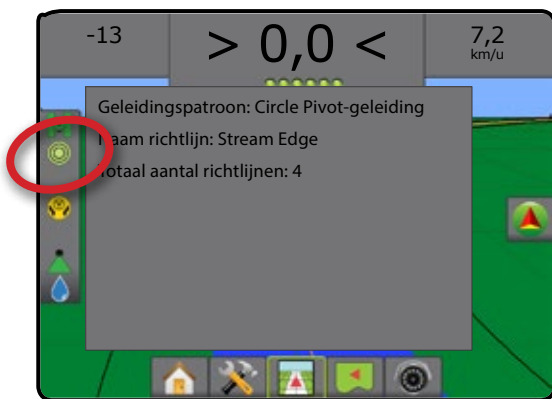
Blader door de geleiders door weer te drukken op het pictogram VOLGENDE GELEIDER .

Figuur 6-24: Volgende geleider




Om de actieve geleider weer te geven, drukt u op het pictogram Navigatiefunctie op de statusbalk.

Figuur 6-25: De actieve geleider weergeven



## Laatste doorgang geleiders

 Laatste Lijn Navigatie maakt echte navigatie langs laatste lijn mogelijk. De console zal automatisch de dichtstbijzijnde lijn van het reedsbewerkte land kiezen.

Om Laatste doorgang geleiders te activeren:

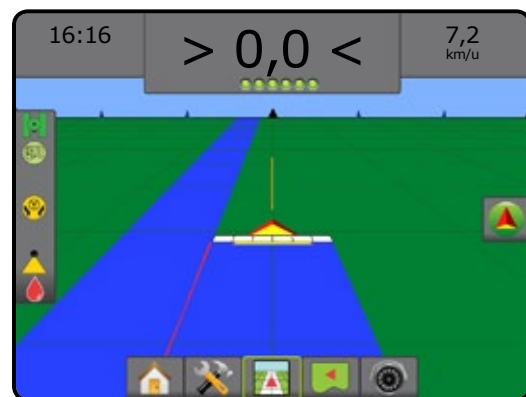
1. Rijd naar gewenste locatie om eerste lijn te maken.
2. Rijd vervolgens naar het applicatiegebied.
3. De console zal navigatie-informatie verstrekken.

*N.B.: wanneer rondom is gereden en er tijdens het begrenzingsproces niets is toegediend, zal de navigatie niet starten.*

Figuur 6-26: Pas de eerste doorgang toe



Figuur 6-27: Navigatie volgen






## Volgende rij geleiders

Volgende rij-navigatie geeft op basis van de geprogrammeerde navigatiebreedte aan waar de volgende rij zich bevindt en biedt navigatie aan de uiteinden van aangegeven rijen tot de volgende aangrenzende rij. Als de operator het einde van een rij aangeeft, wordt een rechte AB lijn vastgesteld in de huidige rij en wordt navigatie naar de volgende rij verzorgd. Wanneer het voertuig zich in de volgende rij bevindt, wordt de navigatie uitgeschakeld.

*N.B.: De afstand tot de volgende rij wordt berekend aan de hand van de navigatiebreedte, die in de eenheid setup gecodeerd is in het apparaatmenu.*

Om Volgende rij navigatie te activeren:

1. Druk op het tabblad NAVIGATIE EN GELEIDER OPTIES  om de navigatieopties weer te geven.
2. Druk aan het einde van een rij (bij recht rijden) op het pictogram MARKEER B .
  - ◀ Het einde van de rij wordt met een groene punt aangegeven .
3. Stuur naar de volgende rij.
4. Op basis van de draairichting wordt navigatie verzorgd voor de volgende naastliggende rij.
  - ◀ De hulplijn verdwijnt wanneer het voertuig zich in de rij bevindt.
5. Herhaal dit aan het einde van de volgende rij.

*N.B.: De Volgende rij navigatie ondersteunt niet het overslaan van rijen.*

Figuur 6-28: Markeer einde rij







## Azimuthgraad

Een Azimuth wordt bepaald als een horizontale hoek die met de klok mee gemeten wordt vanaf een noordelijke basislijn. Als een azimuth wordt gebruikt is het punt waaruit de azimuth afkomstig is het hart van een denkbeeldige circle. Deze circle is verdeeld in 360°. Noorden = 0, oosten = 90, zuiden = 180, westen = 270.

U kunt een azimuthgraad invoeren om de exacte locatie van het voertuig vast te stellen. Als een navigatiefunctie wordt gekozen kan de azimuthgraad worden ingevoerd.

Om een azimuthgraad-geleider vast te stellen:

1. Druk op het tabblad NAVIGATIE EN GELEIDER OPTIES  om de navigatieopties weer te geven.
2. Druk op het pictogram AZIMUTH  om een azimuthgraad in te voeren.
3. Voer de Azimuthgraad in via het invoerscherm.
4. Druk op:
  - ▶ Accepteren  om de instellingen op te slaan
  - ▶ Annuleren  om het toetsenbord af te sluiten zonder op te slaan
5. "Wilt u deze richtlijn benoemen?"
  - Druk op:
    - ▶ Ja – om een naam in te voeren en de hulplijn op te slaan
    - ▶ Nee – om automatisch een naam te genereren

De console verstrekt nu navigatie-informatie.

Volg de hierboven beschreven stappen voor het invoeren van de eerste azimuth-hulplijn om extra azimuth-hulplijnen in te voeren.

Figuur 6-29: Azimuth-navigatie




## BEWERKINGSGRENS

Bewerkingsgrenzen stellen zones vast die wel of niet bewerkt moeten worden met ABSC of BoomPilot. Grenzen kunnen in alle navigatiefuncties worden vastgesteld. U kunt in één keer één buitenrand en maximaal vijf (5) binnenranden opslaan.



Een gebruiker kan via Gegevens -> Taakgegevens -> Beheren of via Fieldware Link taken dupliceren en bewerken om dat grenzen en hulplijnen voor verschillende applicaties in hetzelfde veld opnieuw te gebruiken.


Om een buitengrens vast te stellen:

1. Rijd naar een gewenste locatie aan de rand van het veld/ applicatiegebied.
2. Druk op het tabblad NAVIGATIE EN GELEIDINGSOPTIES  om de navigatieopties weer te geven.
3. Druk, terwijl het voertuig rijdt, op het pictogram GRENS .
4. Rijd langs de rand van het veld/gebied.
5. Rond dit proces af:
  - ▶ Rij tot binnen één lijnbreedte van het startpunt. De grenslijn wordt automatisch gesloten (de witte navigatielijn zal zwart worden)
  - ▶ Druk op het pictogram BEGRENZING AFRONDEN . Een rechte lijn voltooit de begrenzing tussen uw huidige locatie en het startpunt.
6. Druk op:
  - ▶ Opslaan – om de begrenzing op te slaan
  - ▶ Verwijderen – om de begrenzing te verwijderen

*N.B.: op de externe of oorspronkelijke begrenzing kan het pictogram BEGRENZING AFRONDEN  niet geselecteerd worden (in grijs weergegeven), totdat de minimumafstand is bereikt (vijf keer de lijnbreedte).*

Wanneer u een grens vastlegt terwijl er één of meer gieken ingevouwen en uitgeschakeld zijn, dient u deze configuratie gedurende het rijden langs de omtrek te handhaven. Alle wijzigingen ten aanzien van het aantal ingeschakelde gieken - en dus van de breedte van de machine - die plaatsvinden nadat het proces voor het in kaart brengen van de begrenzing is gestart, resulteren in het kaart brengen van de grenzen langs de buitenrand van alle geprogrammeerde gieken - niet noodzakelijkerwijs van de gieken die op een bepaald moment tijdens het rijden langs de grenzen in werden ingeschakeld.

Wanneer u een begrenzing in kaart brengt terwijl bepaalde gieken zijn uitgeschakeld, dient u BoomPilot in de handmatige modus  te zetten en de Hoofd- en Giekschakelaars voor alle gieken die tijdens de procedure worden gebruikt IN te schakelen. Wanneer u de procedure hebt voltooid, kunnen de schakelaars van de gieken worden UITgeschakeld. De hoofdschakelaar blijft AAN en BoomPilot kan weer in de automatische modus  worden gezet. Vervolgens kunt u de automatische bediening van de gieksectie gebruiken.

*N.B.: wanneer een begrenzing in kaart wordt gebracht terwijl een aantal gieken zijn ingevouwen, zoals hierboven werd beschreven, moet u misschien het pictogram A+ VERPLAATS  op de hulplijn gebruiken voor de correcte positionering van achtereenvolgende ritten in het veld.*

Figuur 6-30: Ransom in werking



Figuur 6-31: Grens afronden - Rechte lijn tot startpunt




Figuur 6-32: Grens afronden - Rijden tot startpunt



Figuur 6-33: Grens opslaan




Gebruik het pictogram GRENS ANNULEREN  om het proces voor een nieuwe begrenzing te annuleren en terug te keren naar de vorige grens (mits deze werd ingesteld).

Wanneer u één of meer interne grenzen wilt vastleggen, kunt u daarvoor dezelfde stappen volgen als voor de oorspronkelijke grens.

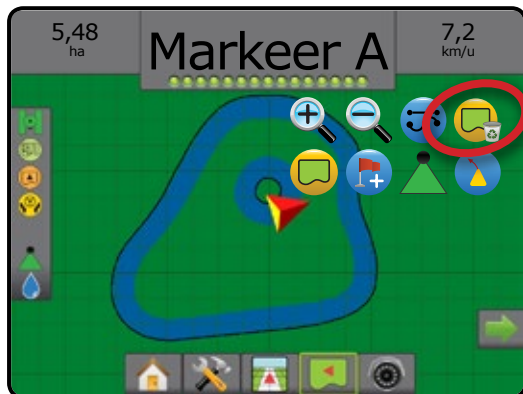
Figuur 6-34: Interne grens toevoegen





Als u een externe of eerste grens maakt, bevindt de grenslijn zich buiten de buitenste boomsectie. Wanneer u een interne grens of extra grens aanmaakt, zal de grenslijn zich in de binnenste gieksectie bevinden.

Gebruik het pictogram GRENS VERWIJDEREN  om alle grenzen voor de huidige taak te verwijderen.

Figuur 6-35: Grens afronden - Rijden tot startpunt



Overeenkomstig uw huidige locatie, wordt het pictogram BEGRENZING IN  of BEGRENZING UIT  op de statusbalk weergegeven zodra de grens is vastgesteld.

Figuur 6-36: Grens afronden - Rijden tot startpunt






## NAAR PUNT TERUGKEREN.

Naar punt terugkeren navigeert terug naar een vastgesteld punt in Voertuig view en Veld view. In Voertuigweergave leidt een pijl het voertuig terug naar het vastgestelde punt. In de veldweergave wordt alleen het punt getoond.

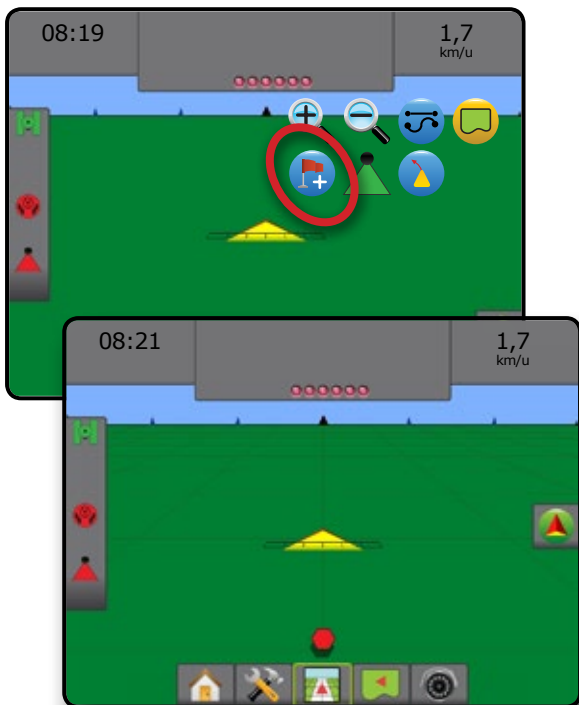
Een retourpunt is specifiek per taak en blijft actief in de actieve taak tot het geannuleerd wordt.

### Markeer een retourpunt

Om een retourpunt te markeren:



1. Rij naar de gewenste locatie van het retourpunt .
2. Druk op het tabblad NAVIGATIE EN GELEIDEROPTIES  om de navigatieopties weer te geven.
3. Druk op het pictogram PUNT TOEVOEGEN .

Figuur 6-37: Retourpunt vastgesteld - Voertuigweergave



### Het retourpunt wissen

Om het vastgestelde retourpunt te wissen:

1. Druk op het tabblad NAVIGATIE EN GELEIDER OPTIES  om de navigatieopties weer te geven.
2. Druk op het pictogram WIS PUNT .



Het pictogram WIS PUNT is niet beschikbaar terwijl de navigatie naar het retourpunt actief is.

Figuur 6-38: Wis punt




### Navigatie naar een retourpunt

Om de afstand en navigatie tot het vastgestelde punt weer te geven:

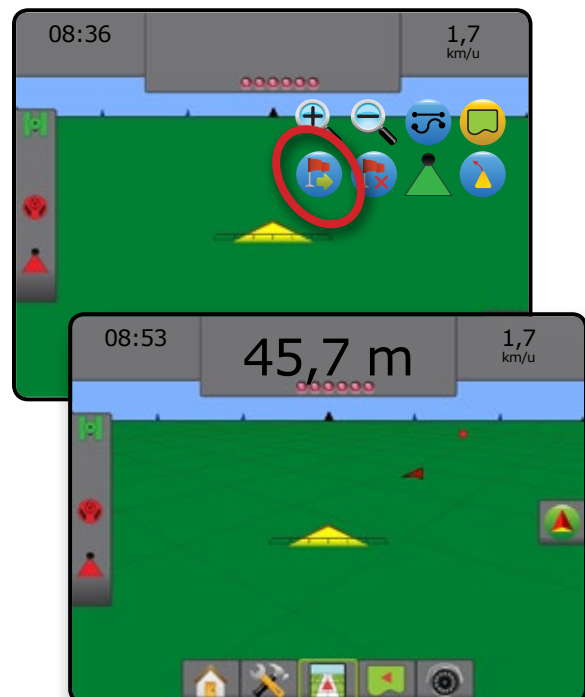
1. Druk op het tabblad NAVIGATIE EN GELEIDER OPTIES  om de navigatieopties weer te geven.
2. Druk op het pictogram NAAR PUNT TERUGKEREN .

De console verstrekt in de navigatiebalk van het voertuig informatie over de afstand tot het vastgestelde punt.

Gebruik het pictogram TERUG NAAR PUNT-NAVIGATIE ANNULEREN  om de afstand en navigatie naar het vastgestelde punt te verbergen.

Navigatie kan niet worden berekend wanneer "?" in de navigatiebalk wordt getoond.

Figuur 6-39: Navigatie naar retourpunt - voertuigweergave



**BOOMPILOT**



**Enkele sectie**


Als geen SmartCable of Sectie Driver-module (SDM) aanwezig is wordt BoomPilot gebruikt alle bomen aan of uit te zetten. Alleen één sectiebreedte is zichtbaar en de Statusbalk heeft geen pictogram.

*N.B. als een SmartCable of Sectie Driver-module (SDM) aanwezig is raadpleegt u de sectie SmartCable of SDM voor meer informatie.*


**Alleen console**


Om de applicatie in- of uit te schakelen met de console:

1. Druk op het tabblad NAVIGATIE EN GELEIDEROPTIES  om de navigatieopties weer te geven.
2. Druk op het pictogram BOOMPILOT .

*N.B.: GPS is niet beschikbaar als het pictogram BOOMPILOT grijs is .*

Waar niet bewerkt moet worden:

◀ Druk op het pictogram BOOMPILOT .

Druk weer op het pictogram BOOMPILOT  om door te gaan met bewerken.

*Figuur 6-40: Alle bomen Uit/Aan - geen SDM*



**Met de optionele schakelaar**

BoomPilot kan onderdrukt worden met de optionele aan/uit-schakelaar.

*N.B.: wanneer de aan/uit-schakelaar op "aan" staat, wordt de hele sectie actief en heeft het pictogram BOOMPILOT  geen effect.*

*Met behulp van de aan/uit-schakelaar*

Ga als volgt te werk om de toediening in te schakelen met behulp van de schakelaar:

1. Zet de aan/uit-schakelaar op "aan".


Ga als volgt te werk om de toediening uit te schakelen met behulp van de schakelaar:

1. Zet de aan/uit-schakelaar op "uit".

*Met behulp van de console*

Ga als volgt te werk om de toediening te regelen met de console:

1. De aan/uit-schakelaar moet op "Uit" blijven staan.
2. Druk op het tabblad NAVIGATIE EN GELEIDEROPTIES  om de navigatieopties weer te geven.
3. Druk op het pictogram BOOMPILOT .




*N.B.: GPS is niet beschikbaar als het pictogram BOOMPILOT grijs is .*

Waar niet bewerkt moet worden:


1. Druk op het pictogram BOOMPILOT .

Druk weer op het pictogram BOOMPILOT  om de werkzaamheden te hervatten.

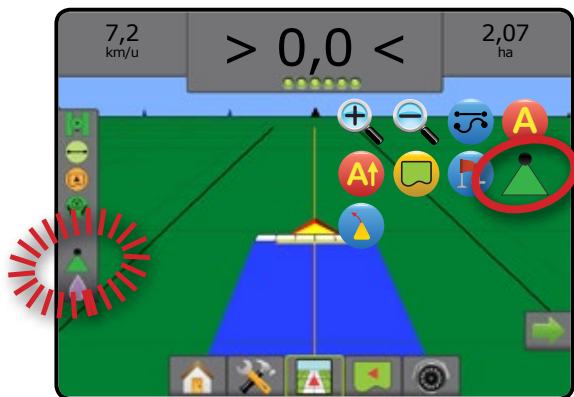
## SmartCable of Sectie Driver-module

Als een SmartCable of Sectie Driver-module (SDM) aanwezig is wordt BoomPilot gebruikt om BoomPilot in te stellen op Uit/Handmatig , automatisch  of alles aan .

N.B.: raadpleeg "Configuratie van enkele setup" voor een voorbeeld wanneer er geen SmartCable of Sectie Driver-module Setup (SDM) aanwezig is.




GPS is niet beschikbaar als het BOOMPILOT pictogram grijs is . Het BoomPilot-statusbalkpictogram staat op uit/handmatig .

Figuur 6-41: Automatisch naar Alle secties aan-modus






### Alleen console


Ga als volgt te werk om BoomPilot op automatisch te zetten :



1. Druk op het tabblad NAVIGATIE EN GELEIDER OPTIES  om de navigatieopties weer te geven.
2. Druk op het pictogram BOOMPILOT .
  - ◀Automatisch – Het pictogram in de statusbalk wordt groen .

Waar niet bewerkt moet worden:



1. Druk op het tabblad NAVIGATIE EN GELEIDER OPTIES  om de navigatieopties weer te geven.
2. Druk op het pictogram BOOMPILOT .
  - ◀Uit/Hand – Het pictogram in de statusbalk wordt rood .




Druk weer op het pictogram  BOOMPILOT om de toediening te hervatten.

Om alle secties in te schakelen :




1. Druk op het tabblad NAVIGATIE EN GELEIDER OPTIES  om de navigatieopties weer te geven.
2. Houd het pictogram BOOMPILOT  ingedrukt.
  - ◀Alles aan – Het pictogram in de statusbalk wordt geel .

### Snelheidsbegrenzer of schakelkast


Ga als volgt te werk om te schakelen tussen uit/handmatig  en automatisch  op de BoomPilot wanneer er een snelheidsbegrenzer of schakelkast in het systeem aanwezig is:


1. Zet de hoofdschakelaar van de snelheidsbegrenzer op "Aan". De schakelaars van de afzonderlijke gieksecties dienen op "Uit" te blijven staan.
2. Druk op het tabblad NAVIGATIE EN GELEIDEROPTIES  om de navigatieopties weer te geven.
3. Druk op het pictogram BOOMPILOT .
  - ◀Automatisch – Het pictogram in de statusbalk wordt groen .

Waar niet bewerkt moet worden:

1. Druk op het tabblad NAVIGATIE EN GELEIDEROPTIES  om de navigatieopties weer te geven.
  2. Druk op het pictogram BOOMPILOT .
    - ◀Uit/Hand – Het pictogram in de statusbalk wordt rood .
- Druk weer op het pictogram  BOOMPILOT om de toediening te hervatten.

OF

1. Zet de hoofdschakelaar voor de snelheidscontrole handmatig op "uit" om de bommen uit te schakelen.
    - ◀Uit/Hand – Het pictogram in de statusbalk wordt rood .
- Zet hoofdschakelaar op "aan" om de toediening te hervatten.

Om alle secties in te schakelen :

1. Druk op het tabblad NAVIGATIE EN GELEIDER OPTIES  om de navigatieopties weer te geven.
2. Houd het pictogram BOOMPILOT  ingedrukt.
  - ◀Alles aan – Het pictogram in de statusbalk wordt geel .



### Ratecontroller met Interne Sectie Driver-module

Wanneer u een snelheidsbegrenzer ("ratecontroller") gebruikt met een interne sectie driver-module, dienen zowel de hoofdschakelaar als de schakelaars voor de gieksecties op "Aan" gezet te worden.

### Schakelaar voor in-/uitschakelen van toediening

Wanneer de aan/uit-schakelaar is geïnstalleerd, dient deze voor alle configuratieopties op "uit" te blijven.

### Configuratie van de Matrix Pro GS BoomPilot-schakelaar

BoomPilot (ABSC) Systeem	Snelheidscontrole		RC met interne SDM		Werkschakelaar	Spuitpictogram
	Hoofd	Giekschakelaars	Hoofd	Giekschakelaars		
Automatische modus	Aan	Uit	Aan	Aan	Uit	
Handmatige modus	Aan	Aan	Aan	Aan	Uit	



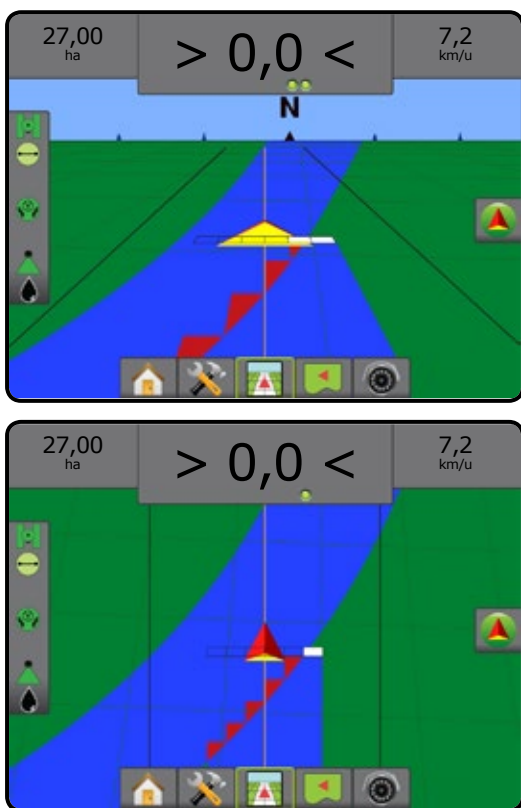
## ZOOM IN/UIT

### Voertuigweergaven

Zoom In/UIT & Perspectief wordt gebruikt om de voertuigweergave of get perspectief naar de horizon of in vogelvluchtperspectief in te stellen.

- Zoom In past de weergave aan naar de voertuigweergave. Hierbij wordt een kompas aan de horizon getoond
- Zoom Uit past de weergave aan naar het vogelvluchtperspectief

Figuur 6-42: Zoom In naar Zoom Uit



### Veldweergave

Zoom In/UIT wordt gebruikt om de kaartweergave aan te passen.

- Zoom In leidt tot minder beeld van de omgeving
- Zoom Uit leidt tot meer beeld van de omgeving



## PANMODUS

In Veldweergavenavigatie kan de weergave handmatig naar wens worden ingesteld in panmodus. De decentrale positie op het scherm wordt vastgehouden tot op het pictogram Wereld wordt gedrukt.

Panmodus openen en scherm verstellen:

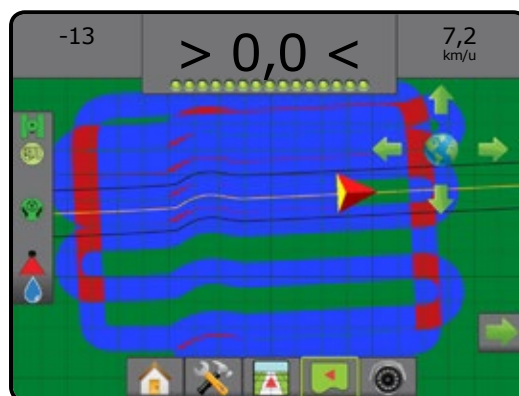
1. Druk op het tabblad SCHERMOPTIES .
2. Druk op:
  - ▶ EN SLEEP HET SCHERM in de bijbehorende richting om de weergave op het scherm te wijzigen.
  - ▶ PIJLEN in de bijbehorende richting om de weergave op het scherm te wijzigen (omhoog, omlaag, links, rechts).
  - ▶ Pictogram WERELDWEERGAVE om het voertuig op het scherm te centreren en om de schermweergave aan te passen aan de breedst mogelijke weergave.

N.B.: Houd de PIJLEN ingedrukt om de instellingen snel te wijzigen.

Om de panmodus te sluiten:

1. Druk op het tabblad OPTIES SLUITEN .



Figuur 6-43: Panmodus




## SPECIFIEKE OPTIES VOOR REALVIEW

RealView-navigatie geeft video-invoer op het beeldscherm weer in plaats van een computergegeneerd beeld.

Als er een Videoselectiemodule (VSM) op het systeem is geïnstalleerd zijn er twee (2) video-opties beschikbaar:

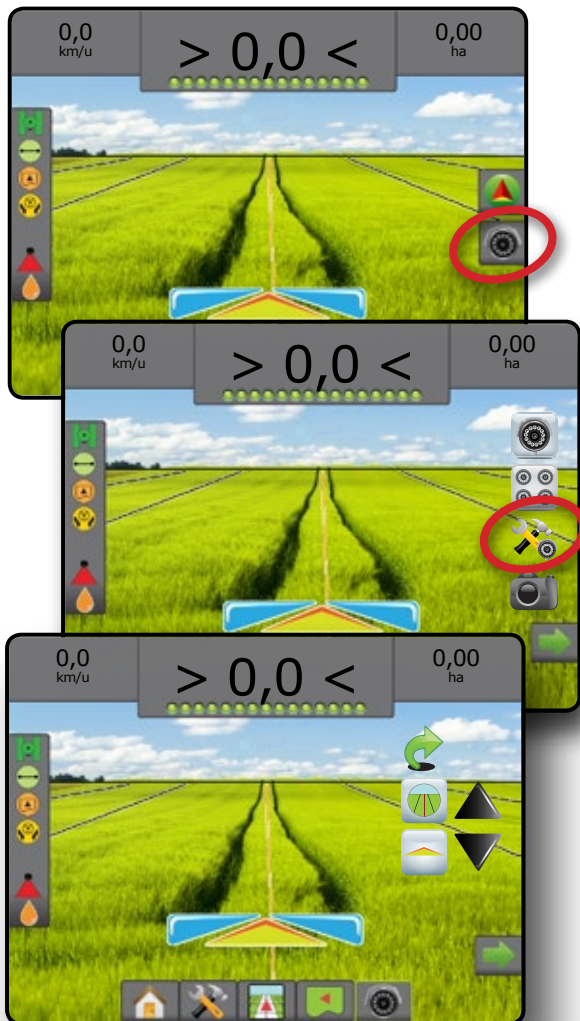
- ▶ Weergave van één camera  – u kunt één (1) tot acht (8) camera-ingangen selecteren, zodat de video-invoer van de respectievelijke ingang wordt weergegeven.
- ▶ Gedeelde cameraweergave  – u kunt één (1) of twee (2) sets van vier (4) camera-ingangen (A/B/C/D of E/F/G/H) selecteren om het scherm op te delen in vier verschillende videofeeds.

Ook beschikbaar:

- ▶ RealView Camera Image Capture  – slaat een fotobeeld van de huidige videoview op het scherm op een USB medium op.

RealView-navigatieopties omvatten navigatie via video, een stuurhoekindicatie en een camerabeeldafdruk.

Figuur 6-44: RealView-opties




Figuur 6-45: Enkelvoudige camera-selectie



Figuur 6-46: Split view-selectie



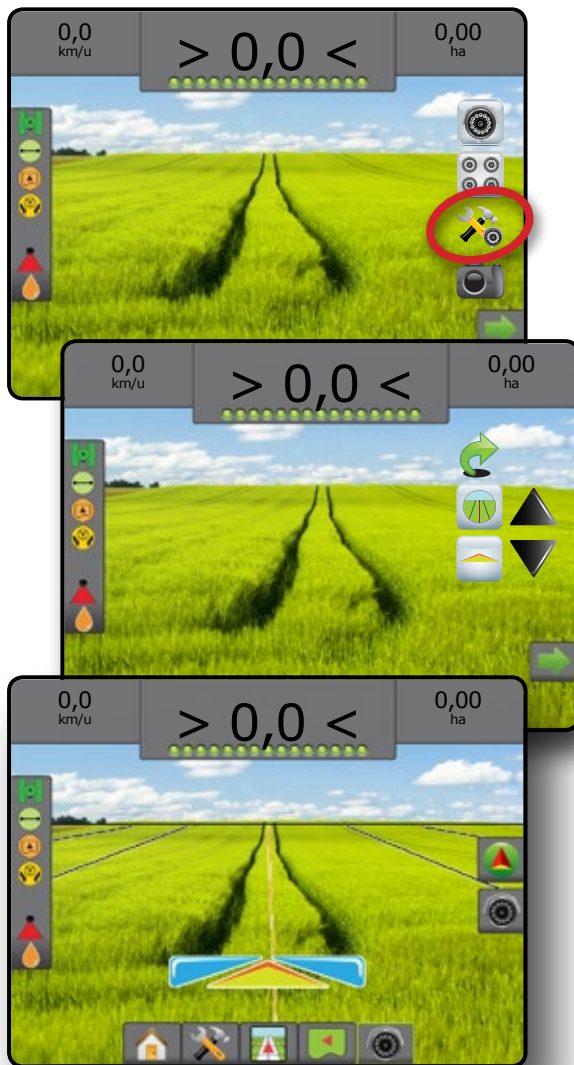
## Configuratieopties voor RealView

 RealView setup opties opent extra navigatietools waaronder navigatie via video en een stuurhoekindicatie.

Om RealView opties te openen:

1. Druk op het tabblad REALVIEWOPTIES  om de RealView-opties weer te geven
2. Druk op het pictogram REALVIEW-NAVIGATIEOPTIES 
3. Kies uit:
  - ▶ Navigatie over video  – plaatst driedimensionale hulplijnen over de video-invoer om zo navigatie te bieden
  - ▶ Indicator stuurhoek  – toont de richting waarin het stuurwiel bijgesteld moet worden
  - ▶ Aanpassing horizon   – verplaatst de horizon op het scherm omhoog of omlaag

Figuur 6-47: Configuratieopties voor RealView






## HOOFDSTUK 7 - GPS

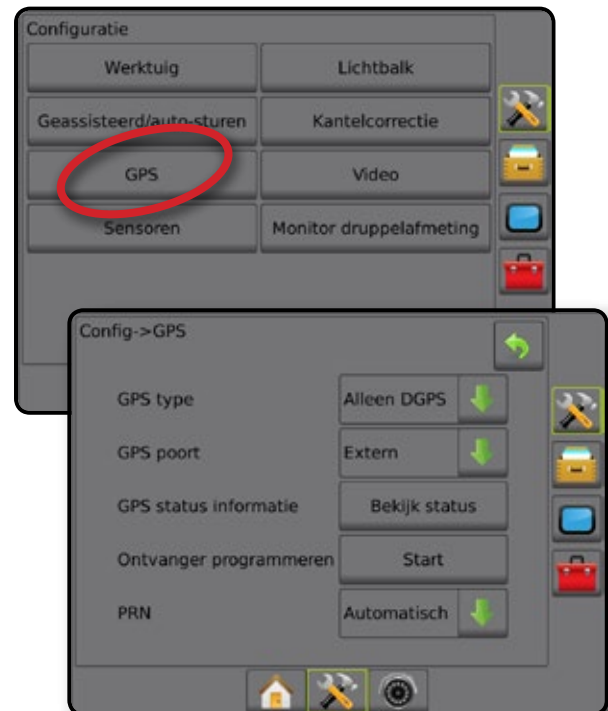
GPS wordt gebruikt om het GPS-type, de GPS-poort en PRN te configureren en om de GPS-statusinformatie te bekijken.

### GPS

*N.B.: Deze instellingen zijn nodig voor de ondersteunde/vrije besturing, voor de kantelsensor en voor de juiste werking van de aanbouwdelen.*

1. Druk op het tabblad CONFIGURATIE aan de zijkant .
2. Druk op **GPS**.
3. Maak een keuze uit de volgende mogelijkheden:
  - ▶ GPS type – stel in om overdrachten van de GPS-bron te aanvaarden
  - ▶ GPS poort – stel de poort voor (D)GPS-communicatie in
  - ▶ GPS status informatie – toon informatie met betrekking tot GGA/VTG (overdrachtsnelheden), aantal satellieten, HDOP, PRN, GGA-kwaliteit, GPS-ontvanger, versie van de ontvanger en UTM-zone
  - ▶ Ontvanger programmeren – maakt direct programmeren van de GPS-ontvanger via een opdrachtregelinterface mogelijk
  - ▶ PRN – selecteer de SBAS PRN die correctiegegevens voor het GNSS-differentiaal verstrekt
  - ▶ Alternatieve PRN – wanneer PRN niet automatisch is, zorgt een tweede, alternatieve SBAS PRN voor een tweede set met correctiegegevens voor het GNSS-differentiaal
4. Druk op de pijl TERUG  of op het tabblad CONFIGURATIE  aan de zijkant om terug te keren naar het hoofdscherm van de configuratie.

Figuur 7-1: GPS

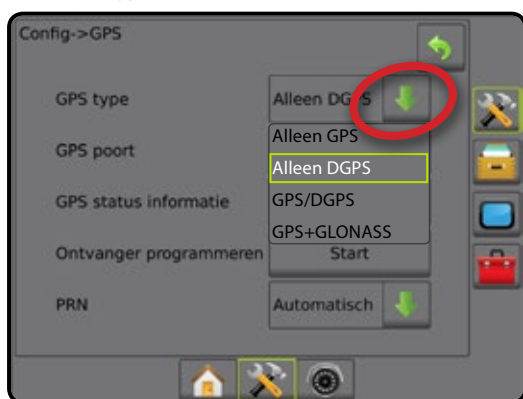


## GPS type

GPS type kan worden aangepast voor het accepteren van GPS-transmissies (alleen ongecorrigeerde signalen), DGPS-transmissies (alleen differentieel gecorrigeerde signalen) of beide typen signalen.

1. Druk op de pijl OMLAAG ↓ om de optielijst te openen.
2. Kies:
  - ▶ Alleen GPS – niet gecorrigeerde signalen
  - ▶ Alleen DGPS – differentiaal gecorrigeerde signalen
  - ▶ GPS/DGPS – willekeurig signaaltype
  - ▶ GPS+GLONASS – niet gecorrigeerde signalen van zowel het GPS- als GLONASS-systeem

Figuur 7-2: GPS type



N.B.: wanneer “GPS+GLONASS” wordt geselecteerd, is PRN niet beschikbaar en ook niet zichtbaar op het scherm.

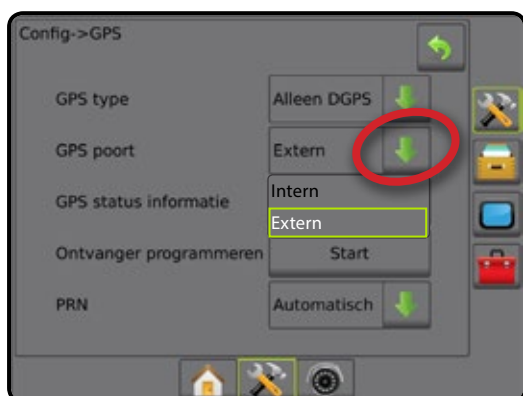
## GPS poort

U kunt de COM-poort instellen op Intern, zodat de interne (D)GPS (indien aanwezig) wordt gebruikt en wordt uitgezonden. U kunt ook kiezen voor Extern, zodat externe (D)GPS-gegevens worden ontvangen.

1. Druk op de pijl OMLAAG ↓ om de optielijst te openen.
2. Kies:
  - ▶ Intern – gebruik de interne (D)GPS (indien aanwezig) en verzend gegevens
  - ▶ Extern – ontvang externe (D)GPS-gegevens

N.B.: wanneer u werkt met GPS-signalen, zoals Omnistar HP/XP of RTK, dient de poort op Extern gezet worden.

Figuur 7-3: GPS poort



## Minimale configuratie-eisen voor de externe ontvanger

Voordat de Matrix een externe GPS-ontvanger waarneemt en accepteert, dient aan de volgende configuratie-eisen voldaan te zijn.

Instellingen voor seriële poort	
Baudrate:	19.200
Gegevensbits:	8
Pariteit:	Geen
Stopbits:	1

Eisen voor verbinding met seriële poort	
Mnl. 9-pins RS-232 seriële kabel	
N.B.: Wellicht is er een Null-modem vereist, afhankelijk van de uitgaande stekker van de ontvanger.	

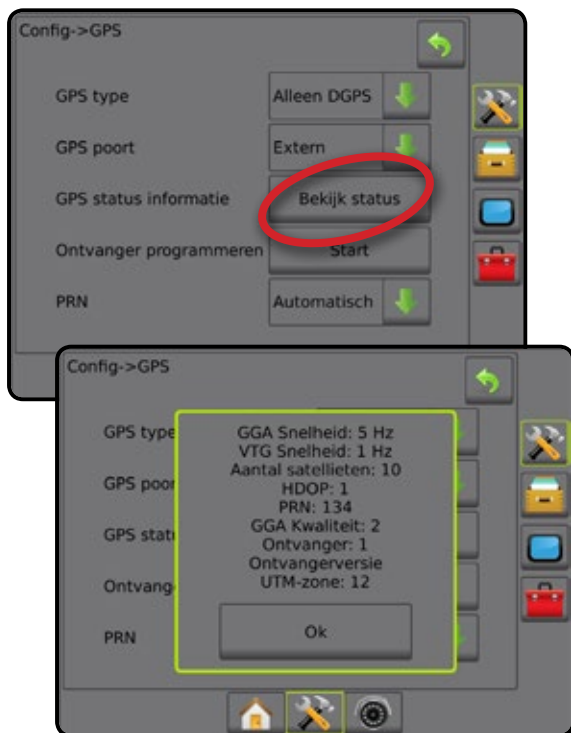
NMEA-reeksen	
GGA	5 Hz
Optioneel: VTG	5 Hz, 2 Hz, Uit
ZDA	0,2 Hz

## GPS-statusinformatie

De GPS-status toont een momentopname van de huidige GPS-statusinformatie.

1. Druk op **Bekijk status**.
  2. Bekijk o.a. de volgende gegevens:
    - ◀GGA/VTG (datasnelheden) – aantal GPS-posities per seconde.
    - ◀Aantal satellieten – aantal beschikbare GPS-satellieten (er zijn er minimaal 4 voor DGPS)
    - ◀HDOP – een meting van de geometriesterkte van de satellieten in het horizontale vlak. Een HDOP-waarde van minder dan 2 is gewenst.
    - ◀PRN – het ID van de huidige DGPS-satelliet
    - ◀GGA Kwaliteit – een indicatie van de huidige kwaliteit van het GPS-signaal (zie de GGA-tabel)
    - ◀Ontvanger – de huidige indicator van de ontvanger
    - ◀Ontvangerversie – de softwareversie die op de ontvanger is geïnstalleerd
    - ◀UTM-zone – zone waar u zich op dit moment bevindt
  3. Druk op **OK** om terug te gaan naar het configuratiescherm voor GPS
- N.B.: Als GPS niet beschikbaar is, zullen alle ingangen “ongeldig” zijn

Figuur 7-4: GPS status informatie



### GPS-statusinformatie op navigatieschermen

GPS-status geeft informatie weer over datasnelheden, het aantal beschikbare satellieten en de kwaliteit en ID van de satellieten.

1. Druk op het pictogram GPS-STATUS :



### GGA-eisen

De GGA-kwaliteit die vereist is om te kunnen werken met verschillende soorten signalen kan variëren. Zie de onderstaande tabel voor de vereisten.

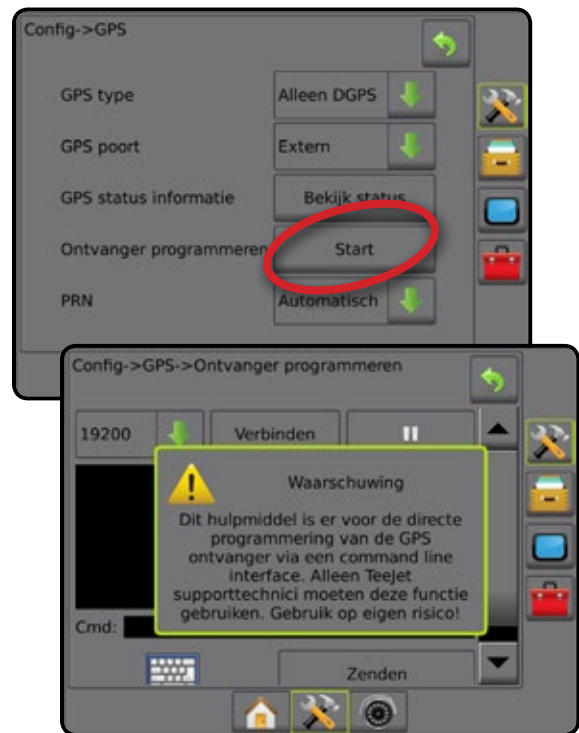
Service	Indicator	Nauwkeurigheid
Alleen GPS	1	<3 m
WAAS/EGNOS/Beacon	2	<1 m
RTK	4	4 cm
Omnistar HP/XP	5	10 cm
Glide/ClearPath	9	<1 m

### De ontvanger programmeren

U kunt de GPS-ontvanger direct programmeren via de opdrachtregelinterface. Alleen TeeJet-supporttechnici moeten deze functie gebruiken. Gebruik op eigen risico!

1. Druk op **Start**.
2. Pas de programmering naar wens aan.

Figuur 7-5: De ontvanger programmeren

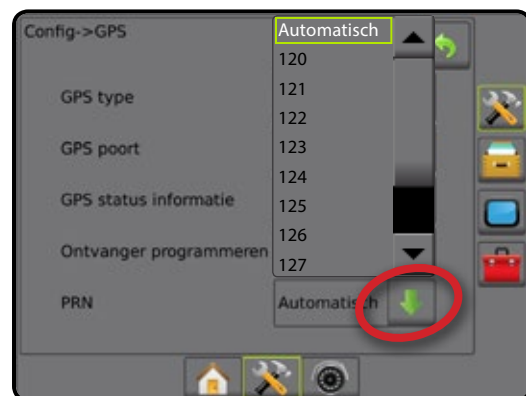


### PRN

PRN selecteert de SBAS PRN die gegevens voor de differentiaalcorrectie van GNSS aanlevert.

1. Druk op de pijl OMLAAG om de optielijst te openen.
2. Kies:
  - ▶ Automatisch – automatische PRN-selectie
  - ▶ Nummer – neem contact op met uw lokale dealer voor het nummer dat aan uw bedrijfslocatie is gekoppeld

Figuur 7-6: PRN

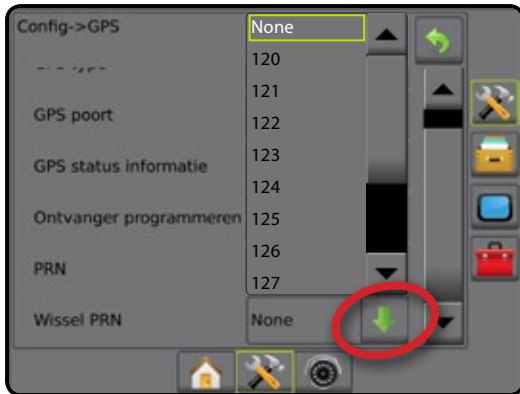


## Alternatieve PRN

Wanneer PRN niet automatisch is, zorgt een tweede, alternatieve SBAS PRN voor een tweede set met gegevens voor de correctie van het GNSS-differentiaal.

1. Druk op de pijl OMLAAG ↓ om de optielijst te openen.
2. Kies:
  - ▶ None – geen nummer voor een alternatieve PRN
  - ▶ Nummer – neem contact op met uw lokale dealer voor het nummer dat aan uw bedrijfslocatie is gekoppeld

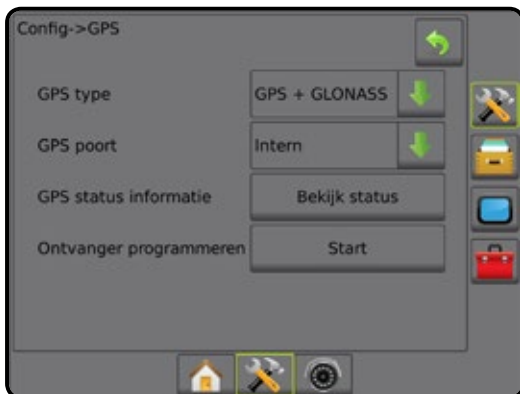
Figuur 7-7: Wissel PRN



## PRN wordt niet getoond

Wanneer het GPS-type is ingesteld op "GPS+GLONASS", zijn de PRN-opties niet beschikbaar en worden ze niet op het scherm getoond.

Figuur 7-8: PRN



## HOOFDSTUK 8 - WERKTUIGCONFIGURATIE

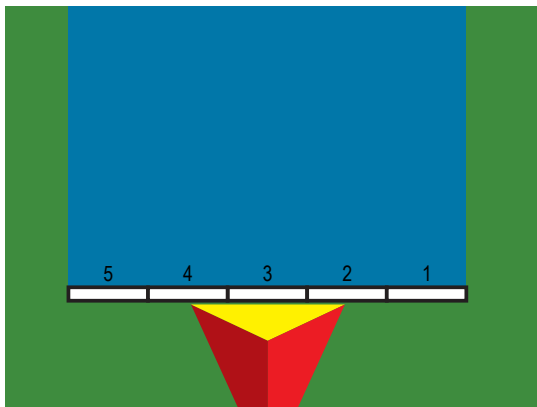
Werktuig instellen wordt gebruikt voor de verschillende instellingen in verband met de rechte lijn-modus, gespreid modus of verzetmodus. De instellingen hangen af van het gebruik van een SmartCable of Sectie Driver-module (SDM).

### Type werktuig

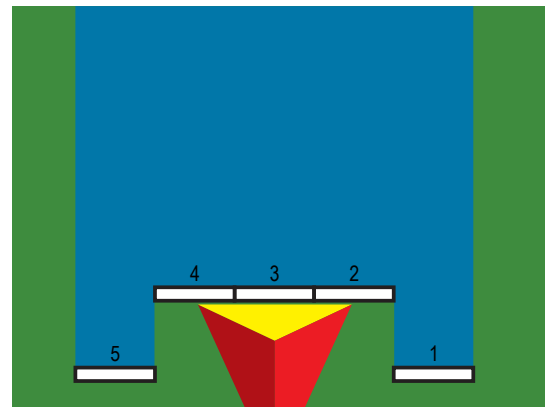
Bij Type werktuig kunt u het soort applicatiepatroon kiezen dat het beste overeenkomt met uw systeem.

- In de rechte modus hebben de gieksecties geen lengte. Zij bevinden zich op een vaste afstand van de antenne
- In de gespreide modus wordt een virtuele lijn gecreëerd met de toedieningsschijven. Daardoor kunnen de applicatiesecties variëren in lengte en zich op verschillende afstanden van de lijn bevinden
- In de verzetmodus wordt een virtuele lijn gecreëerd in lijn met sectie 1. De applicatiesectie(s) heeft/hebben geen lengte en kunnen zich op verschillende afstanden van de lijn bevinden

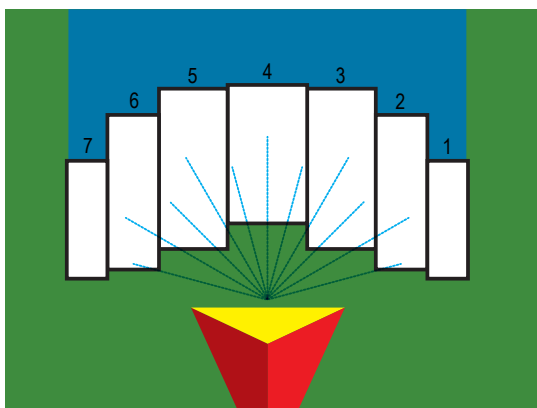
*Figuur 8-1: Type werktuig - recht*



*Figuur 8-3: Type werktuig - verzet*



*Figuur 8-2: Type werktuig - gespreid*



### Sectienummers

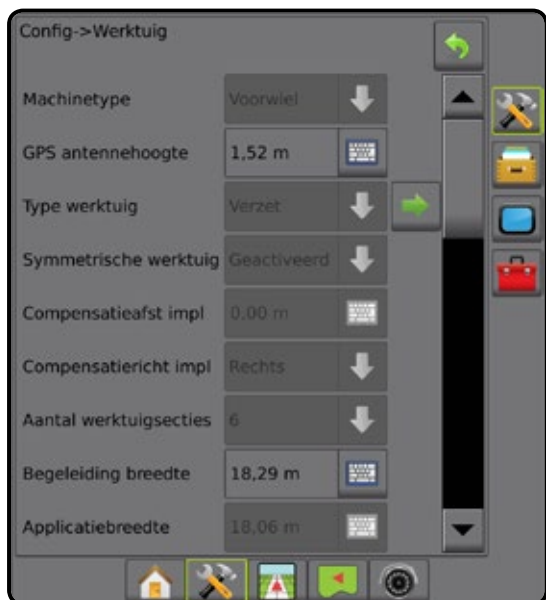
Vanaf de achterzijde van de machine gezien ontvangen de secties hun nummers van links naar rechts, waarbij de linkersectie het laagste nummer heeft en de rechtersectie het hoogste.

## GEBRUIK VAN HET BASISCHERM

### Opties die niet beschikbaar zijn als een taak actief is

Als een taak actief is, zijn sommige setupopties niet beschikbaar. Raadpleeg het structuuroverzicht van het setupmenu voor de opties die niet toegankelijk zijn.

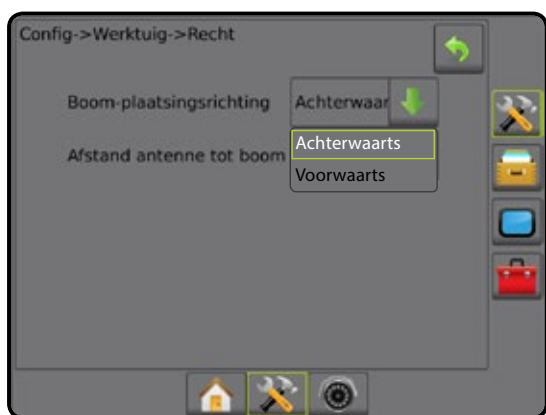
Figuur 8-4: Voorbeelden van niet beschikbare opties



### Afrolmenu keuzes

Druk op de pijl OMLAAG ↓ om de optielijst te openen. Gebruik de pijlen OMLAAG/OMHOOG ▲/▼ of de bladerbalk om door de lijst te bladeren. Kies de gewenste optie. Om de lijst te sluiten zonder een optie te kiezen tikt u op het scherm buiten het afrolmenu.

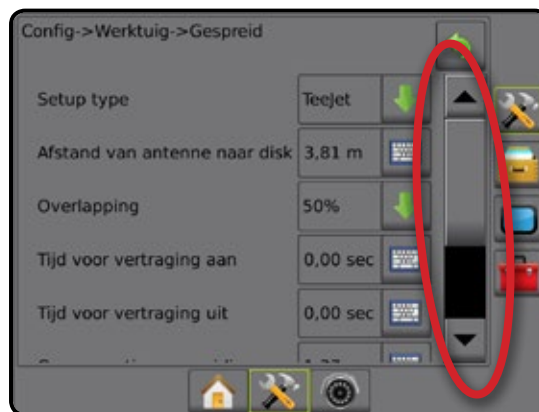
Figuur 8-5: Voorbeeld van een afrolmenu



### Door schermen bladeren

Bepaalde schermen bieden meer informatie of opties dan in beeld wordt weergegeven. Gebruik de pijlen OMHOOG/OMLAAG ▲/▼ of de schuifbalk om extra opties of gegevens die niet op het scherm worden getoond te openen.

Figuur 8-6: Voorbeeld van een scherm waarin gescrolld kan worden

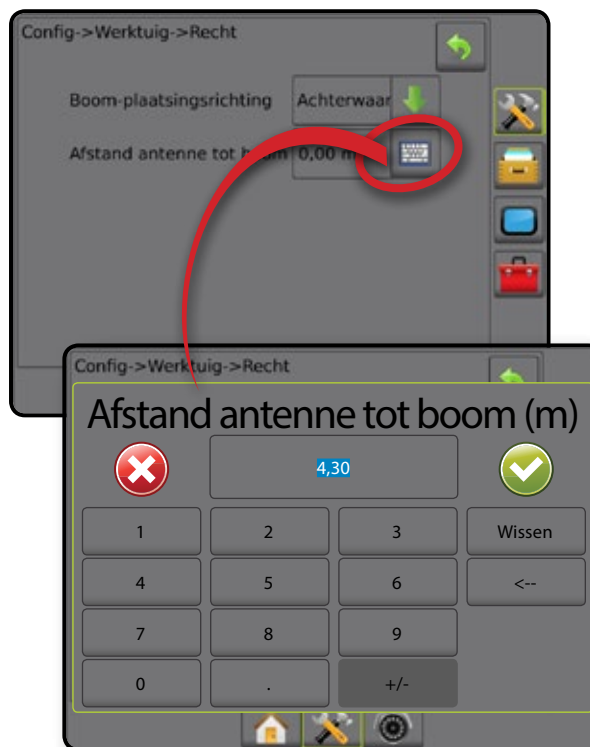


### Invoerscherm toetsenbord

Druk op het pictogram TOETSENBORD . Gebruik het nummerblok om een waarde in te voeren.

Druk op het pictogram ACCEPTEREN om de instellingen op te slaan of op ANNULEREN om het toetsenbord te verlaten zonder op te slaan.


Figuur 8-7: Voorbeeld van het toetsenbord



## CONFIGURATIE VAN ENKELE SECTIE

De configuratie-optie voor de enkele sectie wordt gebruikt wanneer het systeem niet is voor zien van een SmartCable of Sectie Driver-module (SDM). De hele giek of het hele toedieningsgebied wordt als één sectie beschouwd.

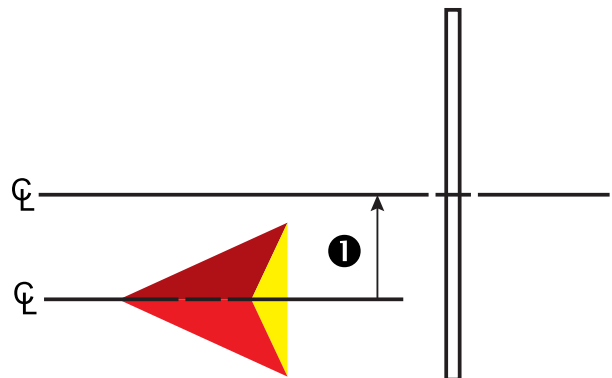
*N.B.: raadpleeg "Configuratie van SmartCable of Sectie Driver-module" voor de configuratiestappen wanneer u een SmartCable of Sectie Driver-module (SDM) gebruikt.*

1. Druk op het tabblad CONFIGURATIE aan de zijkant .
2. Druk op **werktuig**.
3. Kies uit:
  - ▶ Machinetype – deze functie wordt gebruikt om het type machine te selecteren dat het meest overeenkomt met uw machine.
  - ▶ GPS antennehoogte – deze functie wordt gebruikt om de hoogte van de antenne vanaf de grond te meten. Het bereik is 0,0 tot 10,0 meter.
  - ▶ Type werktuig – wordt gebruikt om de indeling van de secties voor de locatie waarop het product wordt toegepast te selecteren.
  - ▶ Compensatieafstand impl **1** – wordt gebruikt om de afstand vanaf de middenlijn van de machine tot het midden van het werktuig in te voeren. Het bereik is 0,0 tot 10,0 meter.  
*N.B.: Raadpleeg het hoofdstuk over de compensatieafstand van het werktuig in deze handleiding voor gedetailleerde configuratie-instructies.*
  - ▶ Compensatierichting werktuig **1** – richting vanaf het midden van de machine tot het midden van het werktuig, gezien vanaf de achterzijde van de machine
  - ▶ Navigatiebreedte – wordt gebruikt om de afstand tussen de hulplijnen in te voeren. Het bereik is 1,0 tot 75,0 meter.
  - ▶ Applicatiebreedte [recht werktuig] – wordt gebruikt om de totale breedte van het werktuig in te voeren.
  - ▶ Werkbreedte [gespreid] – wordt gebruikt om de totale breedte van het werktuig in te voeren.
  - ▶ Melding bespoten – wordt gebruikt om een alarmsignaal in te stellen wanneer een bespoten gebied wordt betreden of verlaten
  - ▶ Melding tijd-vertrek – wanneer Melding bespoten is geactiveerd, wordt deze functie gebruikt om de tijdsduur in te stellen voor een bespoten gebied wordt verlaten. Na deze tijdsduur zal het alarm klinken. Het bereik is 0 tot 10 seconden.
  - ▶ Melding tijd-binnenkomst – wanneer Melding bespoten is geactiveerd, wordt deze functie gebruikt om de tijdsduur in te stellen voor een bespoten gebied wordt betreden. Na deze tijdsduur zal het alarm klinken. Het bereik is 0 tot 10 seconden.
4. Druk op het pijltje VOLGENDE PAGINA  om de geselecteerde opties voor het specifieke werktuig te configureren.

Figuur 8-8: Werktuig - Enkelvoudige sectie

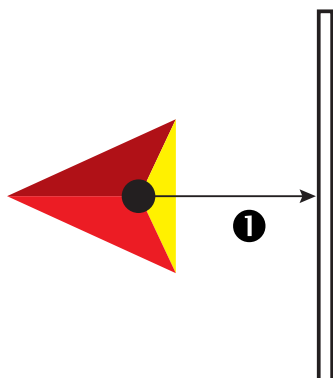


Figuur 8-9: Compensatieafstand en -richting van werktuig

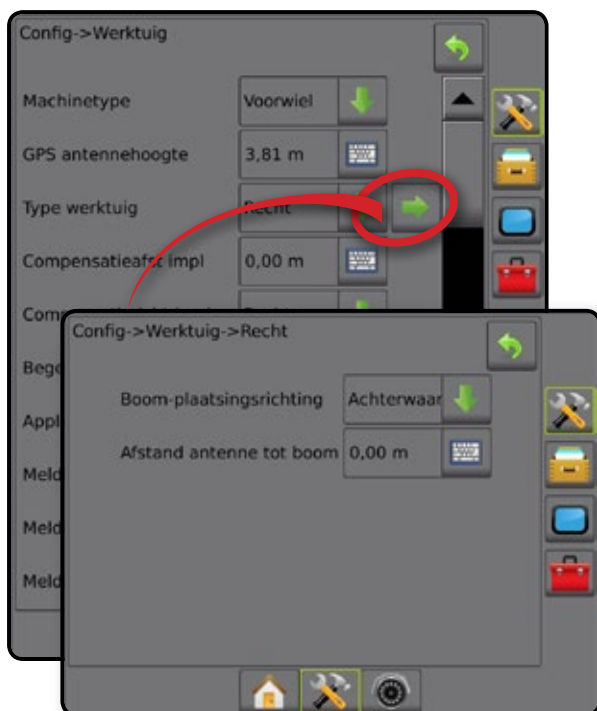


## Recht werktuig

1. Selecteer op het scherm van het werktuig een **Recht** werktuig.
2. Druk op het pijltje VOLGENDE PAGINA ➡.
3. Kies uit:
  - ▶ Boom-plaatsingsrichting - wordt gebruikt om aan te geven of de boom zich voor of achter de GPS-antenne bevindt wanneer het voertuig vooruit rijdt
  - ▶ Afstand antenne tot boom ❶ – wordt gebruikt om de afstand van de GPS-antenne tot de boom op te geven. Het bereik is 0,0 - 50,0 meter.
4. Druk op de pijl TERUG ↶ of op het tabblad CONFIGURATIE 🛠️ aan de zijkant om terug te keren naar het hoofdscherm van de configuratie.

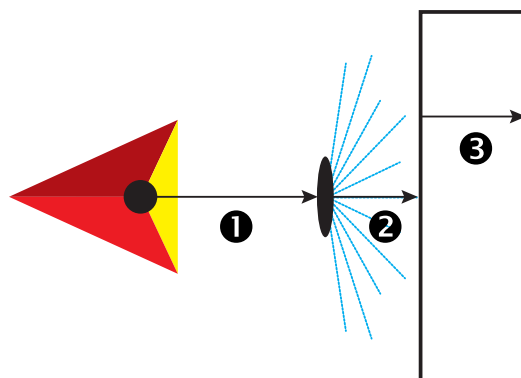


Figuur 8-10: Configuratieopties voor apparaten in rechte lijn-modus

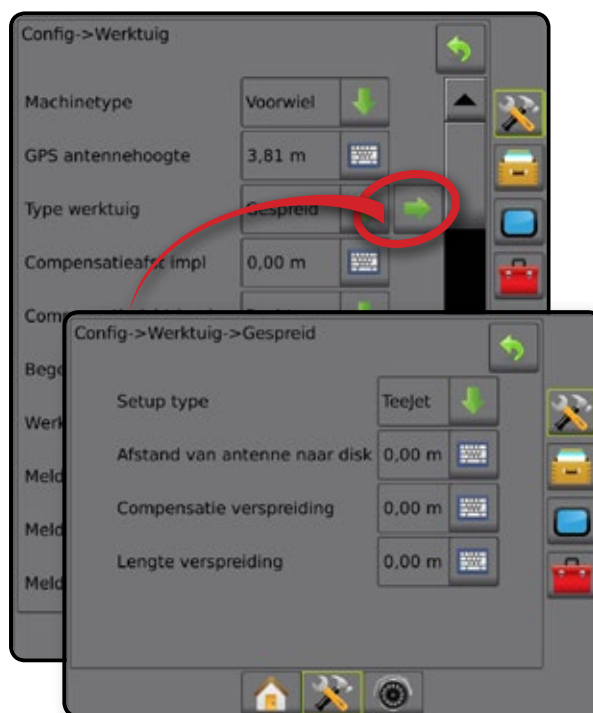


## Teejet gespreid type werktuig

1. Selecteer op het scherm van het werktuig **Gespreid**.
2. Druk op het pijltje VOLGENDE PAGINA ➡.
3. Kies uit:
  - ▶ Setup type – wordt gebruikt om het type **TeeJet**-gespreid te kiezen
  - ▶ Antenne tot disk ❶ – wordt gebruikt om de afstand van de GPS-antenne tot de toedieningsschijven of het doseringsmechanisme in te stellen. Het bereik is 0,0 tot 50,0 meter.
  - ▶ Compensatie verspreiding ❷ – wordt gebruikt om de compensatieafstand van de schijven of het doseermeechanisme tot de positie waarop het product in eerste instantie de grond raakt in te voeren. Het bereik is 0,0 tot 75,0 meter.
  - ▶ Lengte verspreiding ❸ – wordt gebruikt om de lengte van de toediening voor de sectie in te voeren. Het bereik is 0,0 tot 75,0 meter.
4. Druk op de pijl TERUG ↶ of op het tabblad CONFIGURATIE 🛠️ aan de zijkant om terug te keren naar het hoofdscherm van de configuratie.



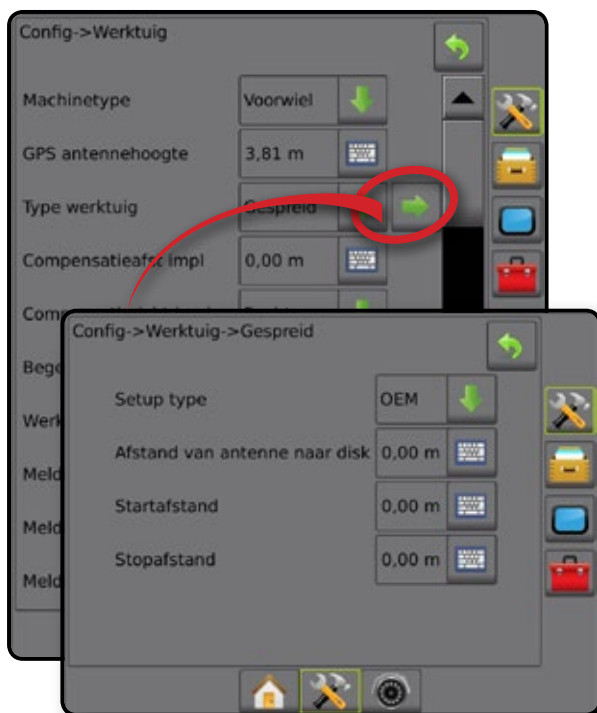
Figuur 8-11: Setup-opties voor apparaten in Teejet-gespreid type werktuig modus



## OEM gespreid type werktuig

1. Selecteer op het scherm van het werktuig **Gespreid**.
2. Druk op het pijltje VOLGENDE PAGINA ➡.
3. Kies uit:
  - ▶ Setup type – wordt gebruikt om het type **OEM**-gespreid te kiezen
  - ▶ Antenne tot disk – wordt gebruikt om de afstand van de GPS-antenne tot de toedieningsschijven of het doseringsmechanisme in te stellen. Het bereik is 0,0 tot 50,0 meter.
  - ▶ Startafstand – wordt gebruikt om de startafstand op te geven die wordt gehanteerd wanneer een applicatiegebied wordt verlaten. Raadpleeg de fabrikant van de gespreid voor de waarde.
  - ▶ Stopafstand – wordt gebruikt om de stopafstand op te geven die wordt gehanteerd wanneer een applicatiegebied wordt betreden. Consulteer de fabrikant van de verspreider voor de waarde.
4. Druk op de pijl TERUG ⬅ of op het tabblad CONFIGURATIE 🛠 aan de zijkant om terug te keren naar het hoofdscherm van de configuratie.


Figuur 8-12: Setup-opties voor apparaten in OEM gespreid type werktuig modus




## CONFIGURATIE VAN DE SMARTCABLE OF SECTIE DRIVER-MODULE

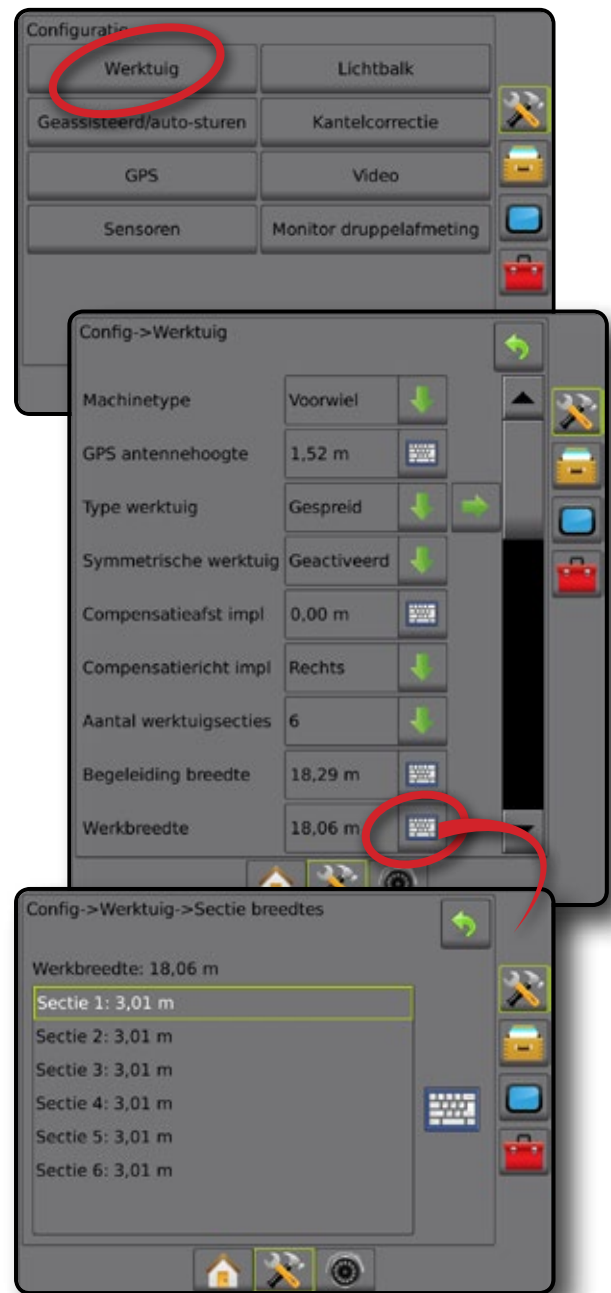
De configuratie-optie voor de SmartCable of Sectie Driver-module wordt gebruikt wanneer het systeem is voorzien van een SmartCable of Sectie Driver-module (SDM). De giek of het toedieningsgebied kan worden opgedeeld in maximaal 15 secties. Elke sectie kan verschillen in breedte. In de gespreid modus kan elke sectie ook verschillen in lengte. Wanneer er een SDM aanwezig is, zijn er extra opties beschikbaar, zoals de toedieningsoverlapping, toedieningsvertraging en verzetmodus.

*N.B.: raadpleeg "Configuratie van enkele setup" voor de configuratieprocedure wanneer u geen SmartCable of Sectie Driver-module Setup (SDM) gebruikt.*

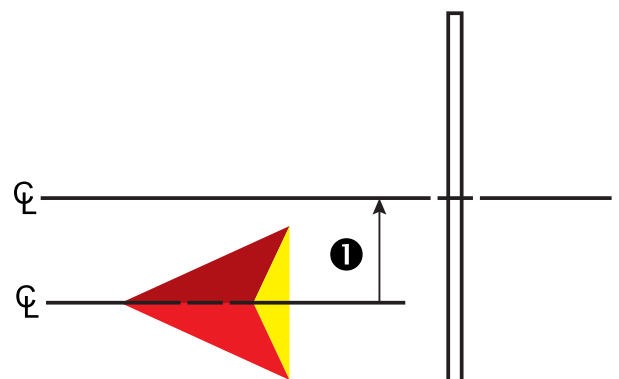
1. Druk op de CONFIGURATIE tab aan de zijkant .
2. Druk op **Werktuig**.
3. Kies uit:
  - ▶ **Machinetype** – deze functie wordt gebruikt om het type machine te selecteren dat het meest overeenkomt met uw machine.
  - ▶ **GPS antennehoogte** – deze functie wordt gebruikt om de hoogte van de antenne vanaf de grond te meten. Het bereik is 0,0 tot 10,0 meter.
  - ▶ **Type werktuig** – wordt gebruikt om de indeling van de secties voor de locatie waarop het product wordt toegepast te selecteren.
  - ▶ **Symmetrische werktuig** – wordt gebruikt om op te geven of secties zijn gekoppeld en dus dezelfde breedte, afstand en lengte hebben
  - ▶ **Compensatieafstand impl** ① – wordt gebruikt om de afstand vanaf de middenlijn van de machine tot het midden van het werktuig in te voeren. Het bereik is 0,0 tot 10,0 meter.
 

*N.B.: Raadpleeg het hoofdstuk over de compensatieafstand van het werktuig in deze handleiding voor gedetailleerde configuratie-instructies.*
  - ▶ **Compensatierichting werktuig** ① – richting vanaf het midden van de machine tot het midden van het werktuig, gezien vanaf de achterzijde van de machine
  - ▶ **Aantal werktuigsecties** – wordt gebruikt om het aantal werktuigsecties op te geven
  - ▶ **Navigatiebreedte** – wordt gebruikt om de afstand tussen de hulplijnen in te voeren. Het bereik is 1,0 tot 75,0 meter.
  - ▶ **Applicatiebreedte [recht werktuig of verzetwerktuig]** – wordt gebruikt om de totale breedte van alle secties in het werktuig in te voeren. Elke sectie kan een andere breedte hebben. Vanaf de achterzijde van de machine gezien ontvangen de secties hun nummers van links naar rechts, waarbij de linkersectie het laagste nummer heeft en de rechtersectie het hoogste. Het bereik voor elke sectie is 0,0 tot 75,0 meter. Het totaal voor alle secties dient meer te zijn dan 1,0 meter.
  - ▶ **Werkbreedte [gespreid]** – wordt gebruikt om de totale breedte van alle secties in het werktuig in te voeren. Elke sectie kan een andere breedte hebben. Vanaf de achterzijde van de machine gezien ontvangen de secties hun nummers van links naar rechts, waarbij de linkersectie het laagste nummer heeft en de rechtersectie het hoogste. Het bereik voor elke sectie is 0,0 tot 75,0 meter. Totaal voor alle secties moet groter zijn dan 1.0 meter.
4. Druk op het pijltje VOLGENDE PAGINA  om de opties voor het specifieke werktuig te configureren.

Figuur 8-13: Werktuig - SmartCable of Sectie Driver-module

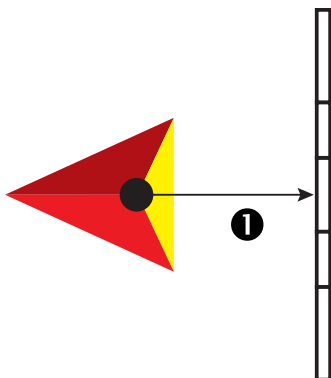


Figuur 8-14: Compensatieafstand en -richting van werktuig

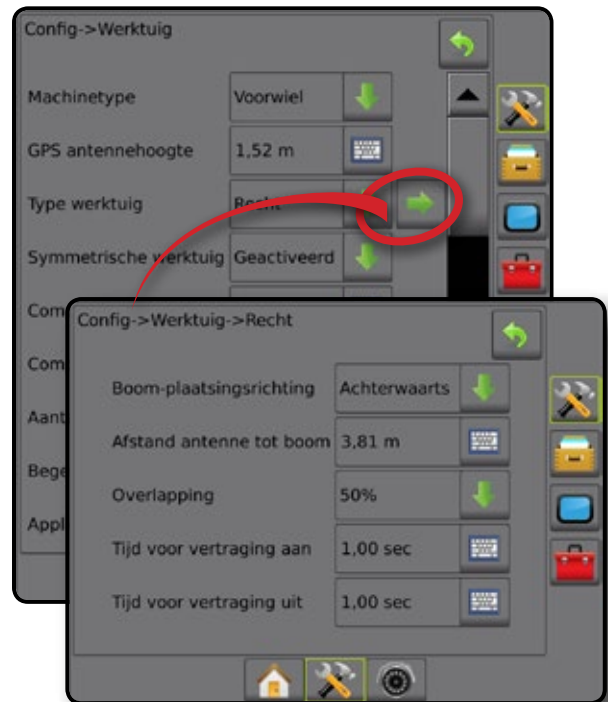


## Recht werktuig

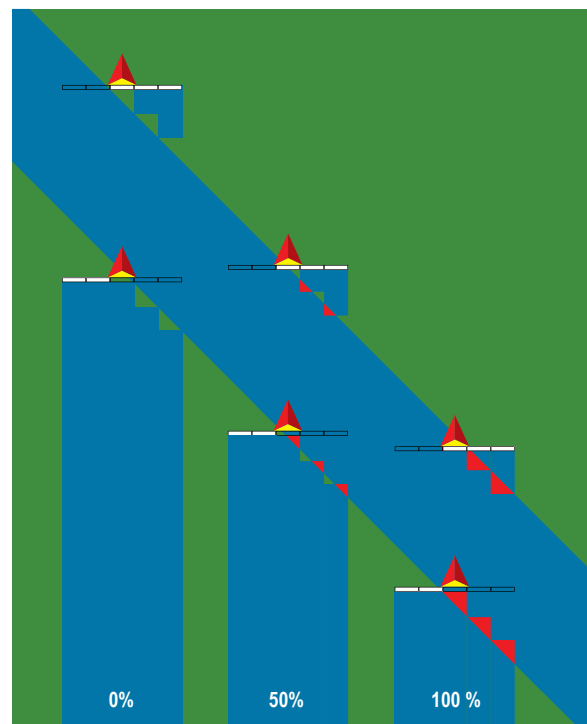
1. Selecteer op het scherm van het werktuig een **Recht** werktuig.
2. Druk op het pijltje VOLGENDE PAGINA ➡.
3. Kies uit:
  - ▶ Boom-plaatsingsrichting – wordt gebruikt om aan te geven of de boom zich voor of achter de GPS-antenne bevindt wanneer het voertuig vooruit rijdt
  - ▶ Afstand antenne tot boom ❶ – wordt gebruikt om de afstand van de GPS-antenne tot de boom op te geven. Het bereik is 0,0 tot 50,0 meter.
  - ▶ Overlapping – wordt gebruikt om de toegestane mate van overlapping in te voeren voor wanneer de secties zijn in- en uitgeschakeld wanneer gebruik gemaakt wordt van de automatische bediening van de boomsectie
  - ▶ Tijd voor vertraging aan – wordt gebruikt om de tijd in te stellen waarna elke sectie wordt ingeschakeld wanneer een niet bespoten gebied wordt betreden. Als de toepassing te snel inschakelt bij het binnengaan van een niet bespoten gebied, verlaag dan de Tijd voor Vertraging Aan. Als de toepassing te laat inschakelt, verhoog dan de Tijd voor Vertraging Aan. Het bereik is 0 tot 10 seconden.
  - ▶ Tijd voor vertraging uit – wordt gebruikt om de tijd in te stellen waarna elke sectie wordt uitgeschakeld wanneer een bespoten gebied wordt betreden. Als de toepassing te snel uitschakelt bij het binnengaan van een bespoten gebied, verlaag dan de Tijd voor Vertraging Uit. Als de toepassing te laat uitschakelt, verhoog dan de Tijd voor Vertraging Uit. Het bereik is 0 tot 10 seconden.
4. Druk op de pijl TERUG ⬅ of op het tabblad CONFIGURATIE 🛠 aan de zijkant om terug te keren naar het hoofdscherm van de configuratie.



Figuur 8-15: Setup-opties voor apparaten in rechte lijn modus

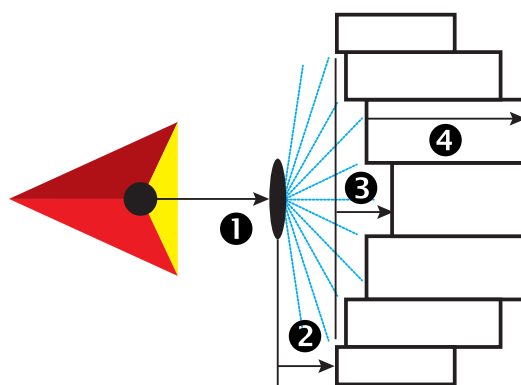


Figuur 8-16: Overlapping

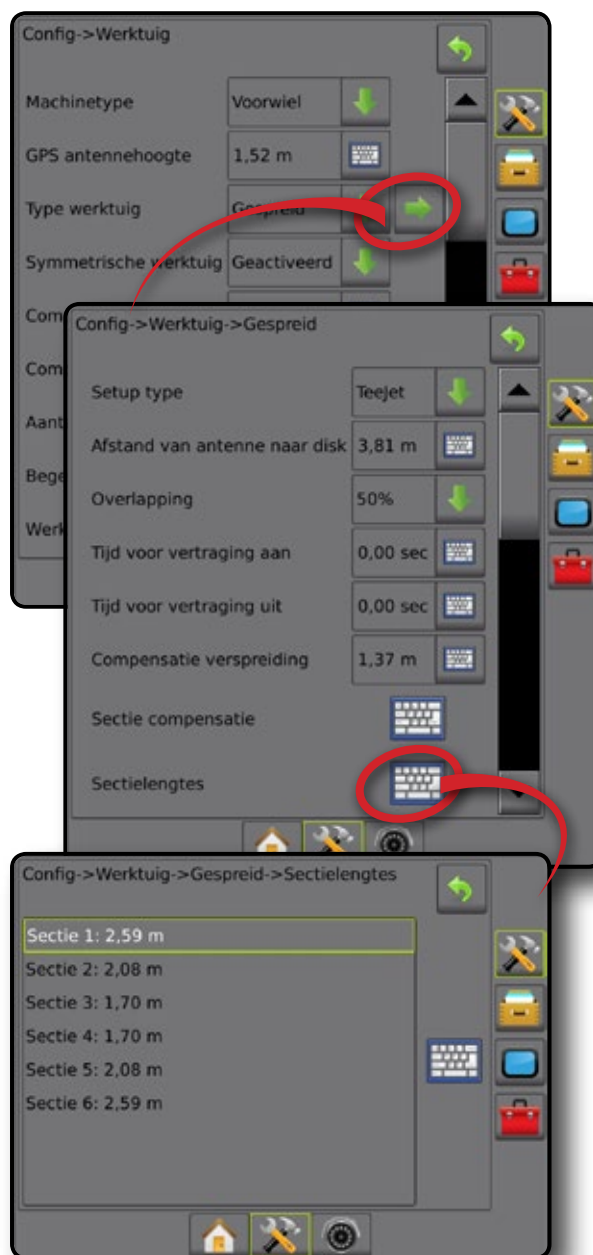


## Teejet gespreid type werktuig

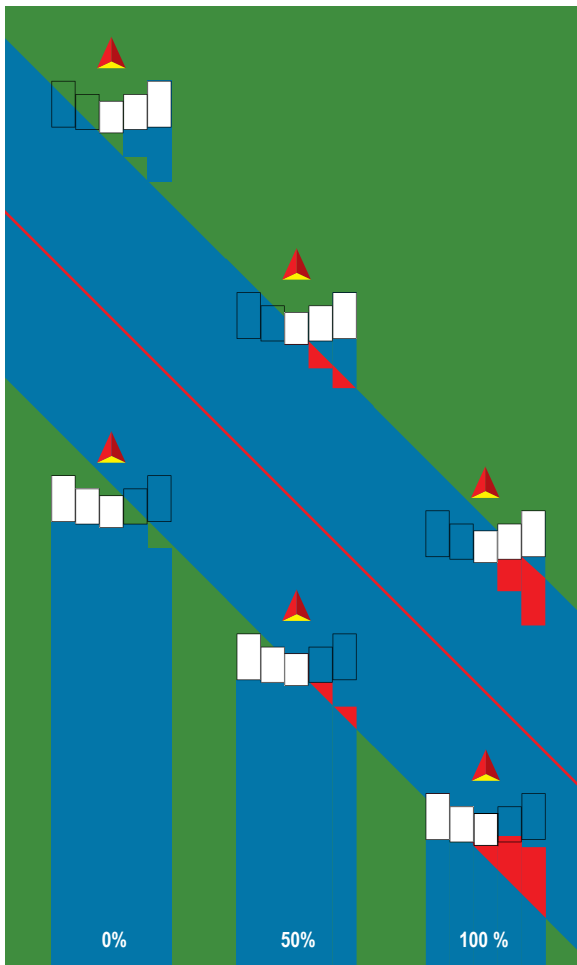
1. Selecteer op het scherm van het werktuig **Gespreid**.
2. Druk op het pijltje VOLGENDE PAGINA ➡.
3. Kies uit:
  - ▶ Setup type – wordt gebruikt om het type **TeeJet**-gespreid te kiezen
  - ▶ Antenne tot disk ❶ – wordt gebruikt om de afstand van de GPS-antenne tot de toedieningsschijven of het doseringsmechanisme in te stellen. Het bereik is 0,0 tot 50,0 meter.
  - ▶ Overlapping – wordt gebruikt om de toegestane mate van overlapping in te voeren voor wanneer de secties zijn in- en uitgeschakeld wanneer gebruik gemaakt wordt van de automatische bediening van de boomsectie
  - ▶ Tijd voor vertraging aan – wordt gebruikt om de tijd in te stellen waarna elke sectie wordt ingeschakeld wanneer een niet bespoten gebied wordt betreden. Als de toepassing te snel inschakelt bij het binnengaan van een niet bespoten gebied, verlaag dan de Tijd voor Vertraging Aan Als de toepassing te laat inschakelt, verhoog dan de Tijd voor Vertraging Aan. Het bereik is 0 tot 10 seconden.
  - ▶ Tijd voor vertraging uit – wordt gebruikt om de tijd in te stellen waarna elke sectie wordt uitgeschakeld wanneer een bespoten gebied wordt betreden. Als de toepassing te snel uitschakelt bij het binnengaan van een bespoten gebied, verlaag dan de Tijd voor Vertraging Uit. Als de toepassing te laat uitschakelt, verhoog dan de Tijd voor Vertraging Uit. Het bereik is 0 tot 10 seconden.
  - ▶ Compensatie verspreiding ❷ – wordt gebruikt om de compensatieafstand van de schijven of het doseermechanisme tot de positie waarop het product in eerste instantie de grond van sectie 1 raakt in te voeren. Het bereik is 0,0 tot 75,0 meter.
  - ▶ Sectie compensatie ❸ – wordt gebruikt om de compensatieafstand van de voorste rand van sectie 1 (de compensatielijn van de gespreid) tot de voorste rand van elke sectie in te voeren. Sectie 1 is altijd 0,0 meter. Alle andere secties kunnen een andere afstand hebben. Vanaf de achterzijde van de machine bezien ontvangen de secties hun nummers van links naar rechts, waarbij de linkersectie het laagste nummer heeft en de rechtersectie het hoogste. Het bereik is 0,0 tot 75,0 meter.
  - ▶ Lengte verspreiding ❹ – wordt gebruikt om de lengte van de toediening voor de sectie in te voeren. Elke sectie kan een andere lengte hebben. Vanaf de achterzijde van de machine bezien ontvangen de secties hun nummers van links naar rechts, waarbij de linkersectie het laagste nummer heeft en de rechtersectie het hoogste. Range is 0,0 tot 75,0 metres.
4. Druk op de pijl TERUG ⬅ of op het tabblad CONFIGURATIE  aan de zijkant om terug te keren naar het hoofdscherm van de configuratie.



Figuur 8-17: Setup-opties voor apparaten in Teejet-gespreid type werktuig modus



Figuur 8-18: Overlapping



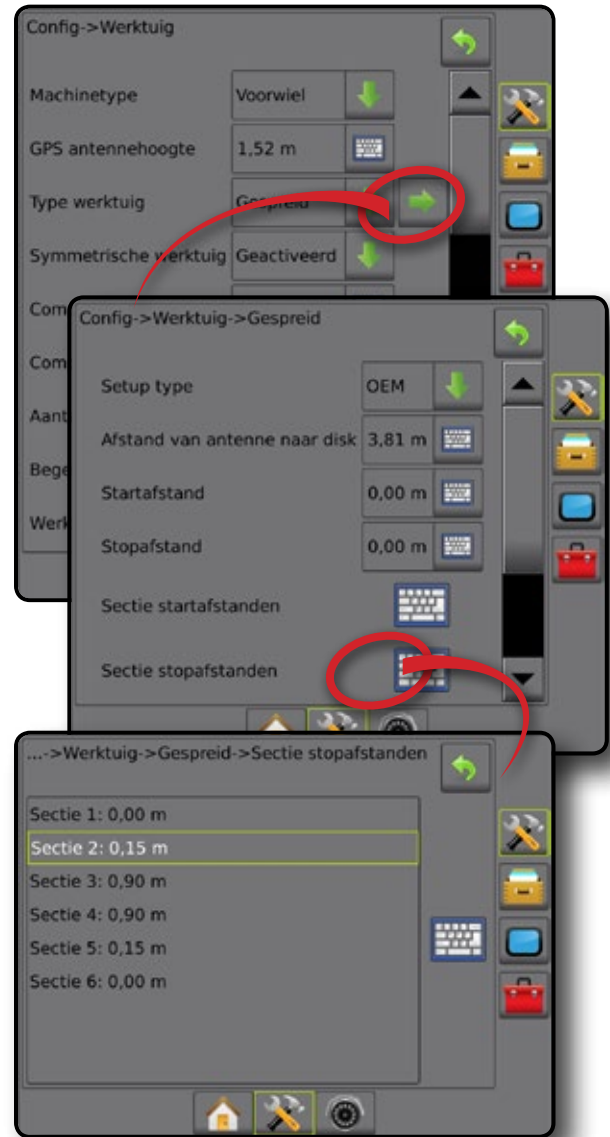
## OEM gespreid type werktuig

1. Selecteer op het scherm van het werktuig **Gespreid**.
2. Druk op het pijltje VOLGENDE PAGINA
3. Kies uit:
  - ▶ Setup type – wordt gebruikt om het type **OEM**-gespreid te kiezen
  - ▶ Antenne tot disk – wordt gebruikt om de afstand van de GPS-antenne tot de toedieningsschijven of het doseringsmechanisme in te stellen. Het bereik is 0,0 tot 50,0 meter.
  - ▶ Startafstand - wordt gebruikt om de startafstand op te geven die wordt gehanteerd wanneer een applicatiegebied wordt verlaten. Raadpleeg de fabrikant van de gespreid voor de waarde.
  - ▶ Stopafstand – wordt gebruikt om de stopafstand op te geven die wordt gehanteerd wanneer een applicatiegebied wordt betreden. Raadpleeg de fabrikant van de gespreid voor de waarde.
  - ▶ Sectie startafstanden - wordt gebruikt om de compensatieafstand vanaf de voorste rand van sectie 1 tot de voorste rand van alle secties in te stellen. Sectie 1 is altijd 0,0 meter. Alle andere secties kunnen een andere afstand hebben. Vanaf de achterzijde van de machine bezien ontvangen de secties hun nummers van links naar rechts, waarbij de linkersectie het laagste nummer heeft en de rechtersectie het hoogste. Raadpleeg de fabrikant van de gespreid voor de waarde.
  - ▶ Sectie stopafstanden - wordt gebruikt om de compensatieafstand vanaf de voorste rand van sectie 1 tot de achterste rand van alle secties in te stellen. Elke sectie kan een andere afstand hebben.

Vanaf de achterzijde van de machine bezien ontvangen de secties hun nummers van links naar rechts, waarbij de linkersectie het laagste nummer heeft en de rechtersectie het hoogste. Consulteer de fabrikant van de verspreider voor de waarde.

4. Druk op de pijl TERUG of op het tabblad CONFIGURATIE aan de zijkant om terug te keren naar het hoofdscherm van de configuratie.



Figuur 8-19: Setup-opties voor apparaten in OEM gespreid type werktuig modus

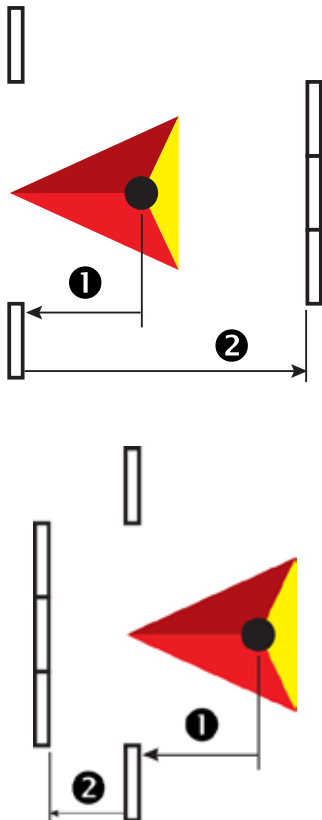


## Type werktuig - verzet

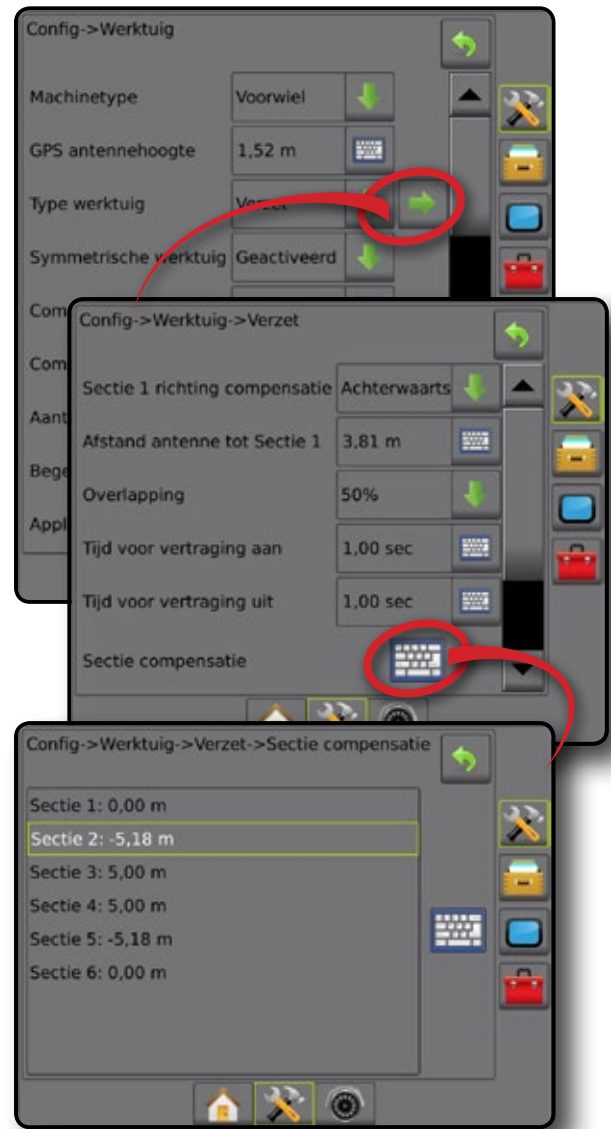
1. Selecteer op het scherm van het werktuig **Verzet**.
2. Druk op het pijltje VOLGENDE PAGINA .
3. Kies uit:
  - ▶ Sectie 1 richting compensatie – wordt gebruikt om in te stellen of sectie 1 (het nulpunt van de sectiecompensaties) zich voor of achter de GPS-antenne bevindt wanneer het voertuig vooruit rijdt
  - ▶ Afstand antenne tot sectie 1 – wordt gebruikt om de afstand van de GPS-antenne naar sectie 1 (het nulpunt voor de sectiecompensaties) in te voeren. Het bereik is 0,0 tot 50,0 meter.
  - ▶ Overlapping – wordt gebruikt om de toegestane mate van overlapping in te voeren voor wanneer de secties zijn in-

en uitgeschakeld wanneer gebruik gemaakt wordt van de automatische bediening van de boomsectie

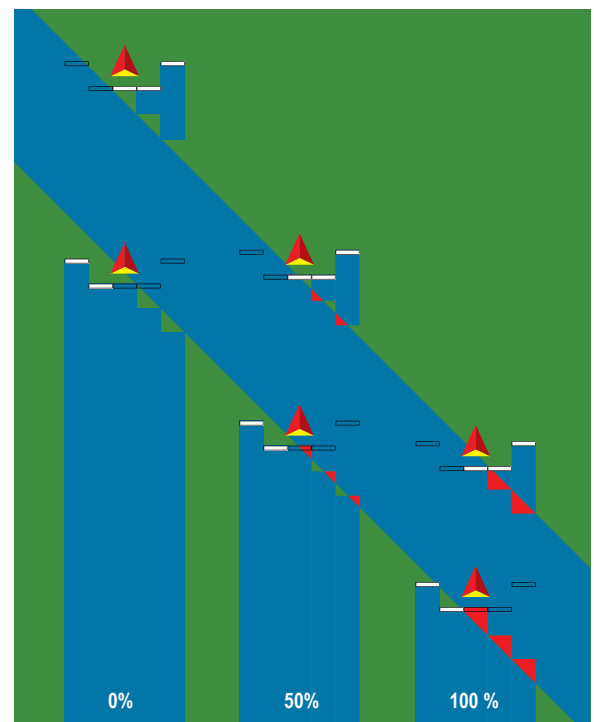
- ▶ **Tijd voor vertraging aan** – wordt gebruikt om de tijd in te stellen waarna elke sectie wordt ingeschakeld wanneer een niet bespoten gebied wordt betreden. Als de toepassing te snel inschakelt bij het binnengaan van een niet bespoten gebied, verlaag dan de Tijd voor Vertraging Aan. Als de toepassing te laat inschakelt, verhoog dan de Tijd voor Vertraging Aan. Het bereik is 0 tot 10 seconden.
  - ▶ **Tijd voor vertraging uit** – wordt gebruikt om de tijd in te stellen waarna elke sectie wordt uitgeschakeld wanneer een bespoten gebied wordt betreden. Als de toepassing te snel uitschakelt bij het binnengaan van een bespoten gebied, verlaag dan de Tijd voor Vertraging Uit. Als de toepassing te laat uitschakelt, verhoog dan de Tijd voor Vertraging Uit. Het bereik is 0 tot 10 seconden.
  - ▶ **Sectie compensatie** ② – wordt gebruikt om de compensatieafstand vanaf Sectie 1 (de lijn van de afstand van de antenne tot Sectie 1) tot elke sectie in te stellen. Een positieve compensatiewaarde plaatst de sectie achter Sectie 1. Een negatieve compensatiewaarde plaatst de sectie voor Sectie 1. Sectie 1 is altijd 0 meter. Alle andere secties kunnen een andere afstand hebben. Vanaf de achterzijde van de machine bezien ontvangen de secties hun nummers van links naar rechts, waarbij de linkersectie het laagste nummer heeft en de rechtersectie het hoogste. Bereik is -75,0 tot 75,0 meter.
4. Druk op de pijl TERUG  of op het tabblad CONFIGURATIE  aan de zijkant om terug te keren naar het hoofdscherm van de configuratie.



Figuur 8-20: Setup-opties voor apparaten in rechte lijn modus



Figuur 8-21: Overlapping



## DE AFSTAND VAN HET WERKTUIG AANPASSEN

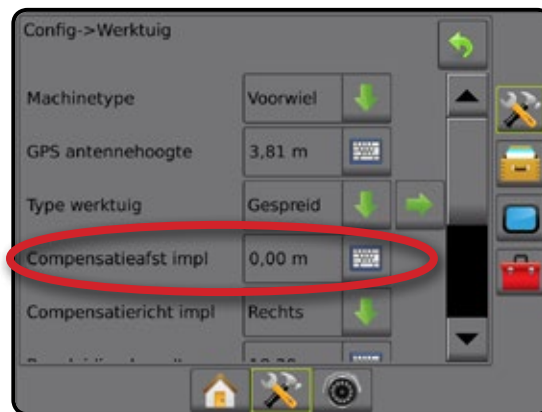
Compensatieafstand werktuig wordt gebruikt om de afstand vanaf de middenlijn van de machine tot het midden van het werktuig in te voeren. Wanneer de weergave op het scherm geen overlapping of hiaat toont en de toediening op locatie wel consistent aan één zijde in de rijrichting een overlapping of hiaat toont, dient een aanpassing voor de compensatieafstand van het werktuig berekend te worden. Deze aanpassing dient te worden doorgevoerd in de waarde voor de compensatieafstand.

Wanneer u een autonome sproeier of gespreid gebruikt, dient u de berekening voor het aanpassen van de GPS-compensatie te gebruiken om de compensatieafstand voor het werktuig te berekenen.

Wanneer u een werktuig gebruikt dat wordt aangedreven, dient u de berekening voor het aanpassen van de compensatieafstand van het werktuig te gebruiken om de compensatieafstand te berekenen.

*N.B.: wanneer u gebruik maakt van geassisteerd/auto-sturen en op het scherm overlappingen of hiaten worden getoond, dient u wellicht de instellingen voor geassisteerd/auto-sturen aan te passen.*

Figuur 8-22: Compensatieafstand implementeren



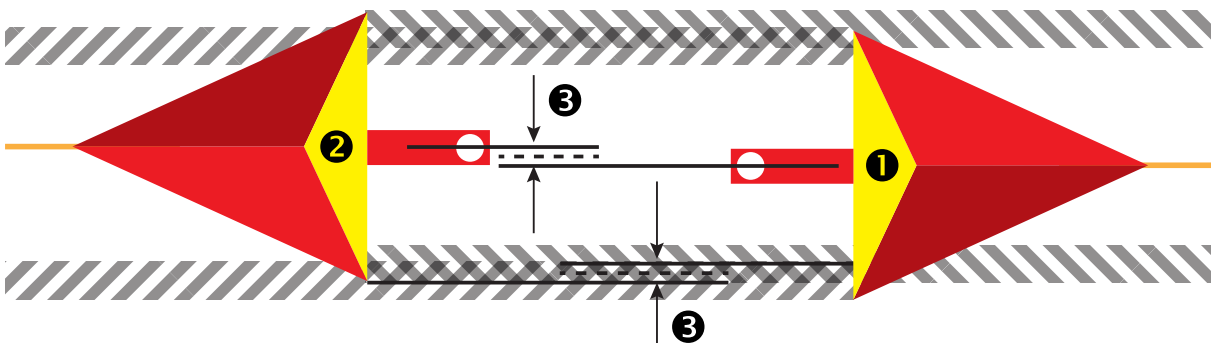
### Berekenen van het aanpassen van de GPS-compensatie

Ga als volgt te werk om een aanpassing van de GPS-compensatie te berekenen voor dezelfde hulplijn:

1. Maak een rechte AB-lijn.
2. Activeer geassisteerd/auto-sturen en rijd ten minste 30 meter over baan ❶. Plaats vlaggen langs de sleepbalk of naast de machine.
3. Draai om en activeer geassisteerd/auto-sturen op baan ❷ op dezelfde AB-hulplijn. Plaats vlaggen op de sleepbalk of naast de machine of stop wanneer u zich op de AB-hulplijn bevindt naast de vlaggen die u op baan ❶ hebt geplaatst.
4. Meet het verschil ❸ tussen de vlaggen van baan ❶ en baan ❷.
5. Deel de gemeten afstand ❸ door twee. Het verschil is de aanpassing van de compensatie.
6. Verhoog of verlaag de compensatieafstand zo nodig, afhankelijk van de positie waarop de overlappingen optreden en de huidige instelling voor richtingcompensatie van het werktuig.

Overlapping in toediening op het veld	Huidige compensatie-instellingen		
	Compensatierichting = links	Compensatierichting = rechts	Compensatierichting = rechts Compensatieafstand = 0 m
Rechts van baan ❶	verhoog de waarde voor de afstandscompensatie	verlaag de waarde voor de afstandscompensatie	verhoog de waarde voor de afstandscompensatie
Links van baan ❶	verlaag de waarde voor de afstandscompensatie	verhoog de waarde voor de afstandscompensatie	wijzig de compensatierichting van het werktuig naar links en verhoog de waarde voor de afstandcompensatie

Figuur 8-23: GPS-afstandcompensatie



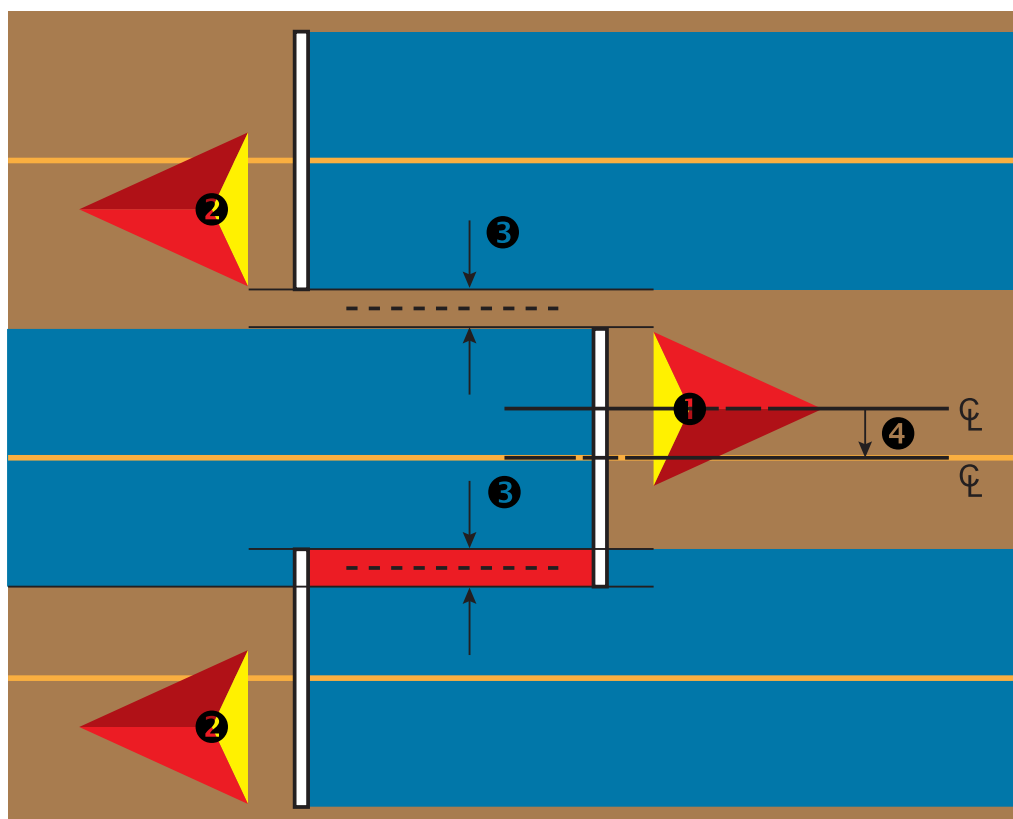
### Aanpassing van de compensatie van het werktuig

Ga als volgt te werk om de aanpassing voor de compensatie van het werktuig te berekenen aan nevenliggende hulplijnen:

1. Maak een rechte AB-lijn.
2. Activeer geassiseerd/auto-sturen en rijd langs baan ① alsof u het werktuig bestuurd. Plaats vlaggen aan de buitenranden van het werktuig.
3. Draai om en activeer geassisteerd/auto-sturen op baan ② op de nevenliggende AB-hulplijn. Plaats extra vlaggen aan de buitenranden van het werktuig of stop wanneer u zich op de AB-hulplijn bevindt naast de vlaggen die u op baan ① hebt geplaatst.
4. Meet het verschil ③ tussen de vlaggen van baan ① en baan ②.
5. Deel de gemeten afstand ③ door twee. Het verschil is de aanpassing van de compensatie.
6. Verhoog of verlaag de compensatieafstand ④ zo nodig, afhankelijk van de positie waarop de overlappingen optreden en de huidige instelling voor richtingcompensatie van het werktuig.

Toediening op het veld	Huidige compensatie-instellingen		
	Compensatierichting = links	Compensatierichting = rechts	Compensatierichting = rechts Compensatieafstand = 0 m
Overlapping rechts van de baan ① of Hiaat links van de baan ①	verhoog de waarde voor de afstandscompensatie	verlaag de waarde voor de afstandscompensatie	verhoog de waarde voor de afstandscompensatie
Overlapping links van de baan ① of Hiaat rechts van de baan ①	verlaag de waarde voor de afstandscompensatie	verhoog de waarde voor de afstandscompensatie	wijzig de compensatierichting van het werktuig naar links en verhoog de waarde voor de afstandcompensatie

Figuur 8-24: Compensatieafstand en -richting van werktuig



## FABRIEKINSTELLINGEN EN BEREIKEN

### Enkele sectie

Beschrijving	Fabriekinstellingen	Bereik
Machinetype	Voorwiel	
GPS antennehoogte	3,81 m	0,0 tot 10,0 m
Type werktuig	Recht	
Compensatieafstand implementeren	0,0 m	0,0 tot 10,0 m
Compensatierichting implementeren	Rechts	
Begeleiding breedte	18,288 m	1,0 tot 75,0 m
Applicatiebreedte/ Werkbreedte	3,6576 m	1,0 tot 75,0 m
Alarm bespoten gebied	Uitgeschakeld	
Alarm verlaten	0,0 sec	0,0 tot 10,0 sec
Alarm betreden	0,0 sec	0,0 tot 10,0 sec

### Recht werktuig

Beschrijving	Fabriekinstellingen	Bereik
Boom-plaatsingsrichting	Achterwaarts	
Antenne tot boom	0,00 m	0,0 tot 50,0 m

### Teejet gespreid type werktuig

Beschrijving	Fabriekinstellingen	Bereik
Setup type	TeeJet	
Antenne tot disks	0,00 m	0,0 tot 50,0 m
Compensatieafstand verspreiding	0,0 m	0,0 tot 75,0 m
Lengte verspreiding	0,00 m	0,0 tot 75,0 m

### OEM gespreid type werktuig

Beschrijving	Fabriekinstellingen	Bereik
Setup type	OEM	
Antenne tot disks	0,0 m	0,0 tot 50,0 m
Startafstand	Raadpleeg de fabrikant van de verspreider voor de waarde.	
Stopafstand	Consulteer de fabrikant van de verspreider voor de waarde.	

### SmartCable of Sectie Driver-module

Beschrijving	Fabriekinstellingen	Bereik
Machinetype	Voorwiel	
GPS antennehoogte	3,81 m	0,0 tot 10,0 m
Type werktuig	Recht	
Symmetrische werktuiglay-out	Geactiveerd	
Compensatieafstand implementeren	0,0 m	0,0 tot 10,0 m
Compensatierichting implementeren	Rechts	
Aantal werktuigsecties	Afhankelijk van kabel of SDM	
Begeleiding breedte	18,288 m	1,0 tot 75,0 m
Applicatiebreedte/ Werkbreedte	Totaal voor alle secties moet groter zijn dan 1.0 meter.	
Sectiebreedte	3,6576 m	0,0 tot 75,0 m

### Recht werktuig

Beschrijving	Fabriekinstellingen	Bereik
Boom-plaatsingsrichting	Achterwaarts	
Antenne tot boom	0,0 m	0,0 tot 50,0 m
Overlapping	50%	
Tijd voor vertraging aan	1,0 sec	0,0 tot 10,0 sec
Tijd voor vertraging uit	1,0 sec	0,0 tot 10,0 sec

### Teejet gespreid type werktuig

Beschrijving	Fabriekinstellingen	Bereik
Setup type	TeeJet	
Antenne tot disks	0,0 m	0,0 tot 50,0 m
Overlapping	50%	
Tijd voor vertraging aan	0,0 sec	0,0 tot 10,0 sec
Tijd voor vertraging uit	0,0 sec	0,0 tot 10,0 sec
Compensatieafstand verspreiding	0,0 m	0,0 tot 75,0 m
Sectie compensatie	0,0 m	0,0 tot 75,0 m
Lengte verspreiding	0,0 m	0,0 tot 75,0 m

## OEM gespreid type werktuig

Beschrijving	Fabrieksinstellingen	Bereik
Setup type	OEM	
Antenne tot disks	0,0 m	0,0 tot 50,0 m
Startafstand	Raadpleeg de fabrikant van de verspreider voor de waarde.	
Stopafstand	Raadpleeg de fabrikant van de verspreider voor de waarde.	
Sectie startafstanden	Raadpleeg de fabrikant van de verspreider voor de waarde.	
Sectie stopafstanden	Raadpleeg de fabrikant van de verspreider voor de waarde.	

## Type werktuig - verzet

Beschrijving	Fabrieksinstellingen	Bereik
Sectie 1 richting compensatie	Achterwaarts	
Afstand antenne tot Sectie 1	0,0 m	0,0 tot 50,0 m
Overlapping	50%	
Tijd voor vertraging aan	1,0 sec	0,0 tot 10.0 sec
Tijd voor vertraging uit	1,0 sec	0,0 tot 10.0 sec
Sectie compensatie	0,0 m	-75,0 tot 75,0 m

## HOOFDSTUK 9 - MONITOR DRUPPELAFMETING







De configuratie voor Monitor druppelafmeting wordt gebruikt om de Monitor druppelafmeting (DSM) te configureren en in te schakelen. Om de Monitor druppelafmeting in te schakelen is een druksensorinterfaceseet nodig. De DSM is beschikbaar op alle navigatiepagina's. U kunt de DSM openen via de statusbalk.

### CONFIGURATIE VAN DE MONITOR VOOR DE DRUPPELAFMETING

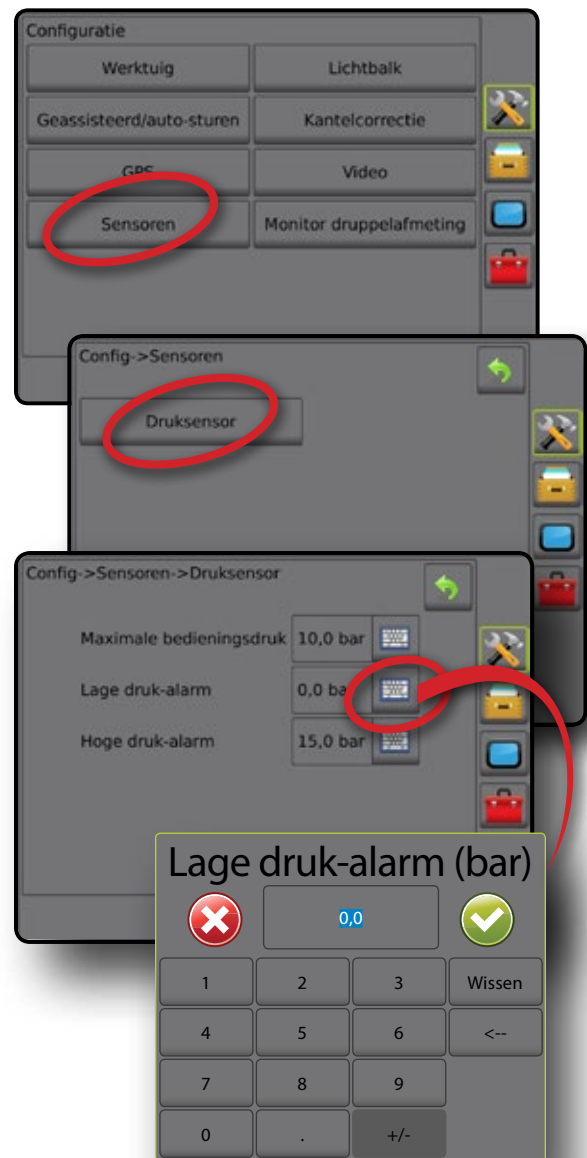
#### Druksensor

Wanneer er een druksensorinterfaceseet aanwezig is, worden de opties van de druksensor gebruikt om de door de fabrikant aanbevolen maximale nominale druk van de sensoren in te voeren en om door de gebruiker bepaalde hoge- en lagedrukalarmen in te stellen.

*N.B.: wanneer er een druksensorinterfaceseet wordt gebruikt, zal de monitor druppelafmeting beschikbaar zijn.*




1. Druk op het tabblad CONFIGURATIE aan de zijkant .
2. Druk op **Sensoren**.
3. Druk op **Druksensor**.
4. Druk op het TOETSENBORD-pictogram  om een keuze te maken uit:
  - ▶ Maximale bedieningsdruk – deze waarde voort gebruikt om de door de fabrikant aanbevolen maximale bedieningsdruk van de druksensor in te stellen
  - ▶ Lage druk-alarm – hier kan de gebruiker het lagedrukpunt waarbij het alarm wordt ingeschakeld invoeren
  - ▶ Hoge druk-alarm – hier kan de gebruiker het hogedrukpunt waarbij het alarm wordt ingeschakeld invoeren
5. Gebruik het nummerblok om een waarde in te voeren.
6. Druk op het pictogram ACCEPTEREN  om de instellingen op te slaan of op het pictogram ANNULEREN  om het toetsenbord af te sluiten zonder de instellingen op te slaan.
7. Druk op het pijltje TERUG  of op het tabblade CONFIGURATIE aan de zijkant  om terug te keren naar het configuratiescherm.

Figuur 9-1: Druksensor

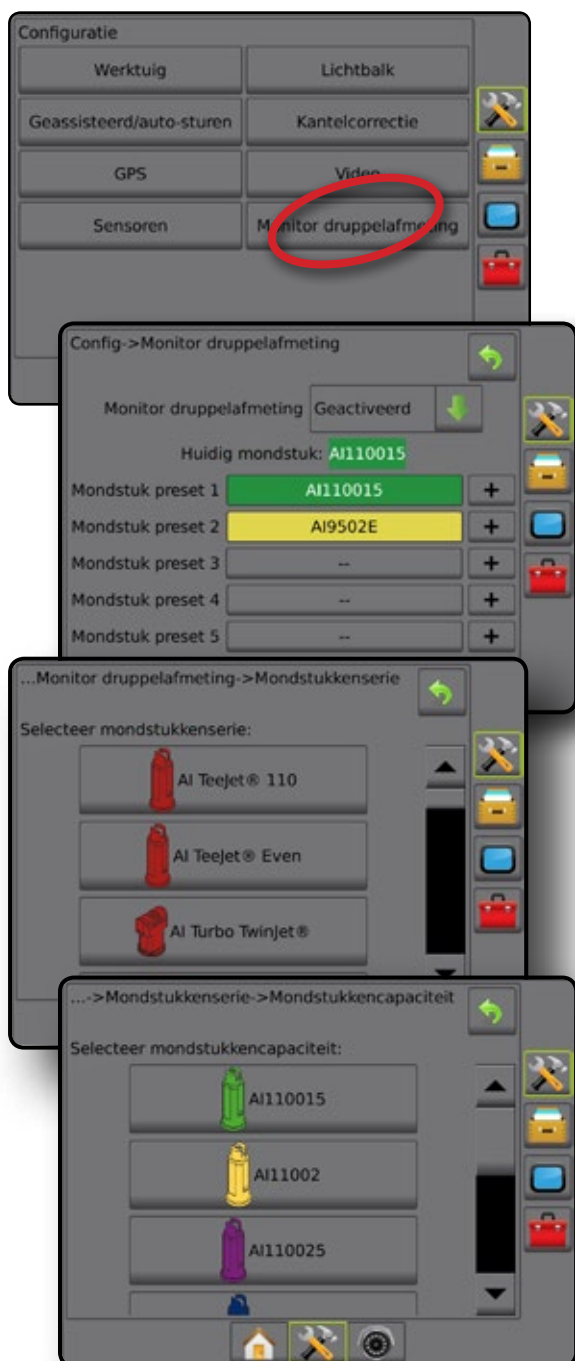


## Monitor druppelafmeting

Wanneer er een druksensorinterfaceseet aanwezig is, wordt de monitor druppelafmeting gebruikt om de monitor druppelafmeting (DSM) in/uit te schakelen, om maximaal vijf (5) mondstukken in te stellen en om het huidige mondstuk te selecteren.

1. Druk op het tabblad CONFIGURATIE aan de zijkant .
2. Druk op **Monitor druppelafmeting**.
3. Kies of de monitor druppelafmeting is in- of uitgeschakeld.
4. Wanneer de monitor is geactiveerd, dient u een keuze te maken uit de volgende functies:
  - ▶ Mondstukpresets – kies uit maximaal (5) mondstukken, zodat u de respectievelijke instellingen snel kunt oproepen
  - ▶ Huidig mondstuk – selecteer het ingestelde mondstuk om de informatie over de monitor druppelafmeting vast te stellen
5. Druk op de pijl TERUG  of op het tabblad CONFIGURATIE  aan de zijkant om terug te keren naar het hoofdscherm van de configuratie.

Figuur 9-2: Monitor druppelafmeting en mondstukken



## Monitor druppelafmeting niet beschikbaar


Wanneer er geen druksensorinterfaceseet is geïnstalleerd, zijn de configuratieopties niet beschikbaar.

Figuur 9-3: De druksensorinterfaceseet is niet waargenomen



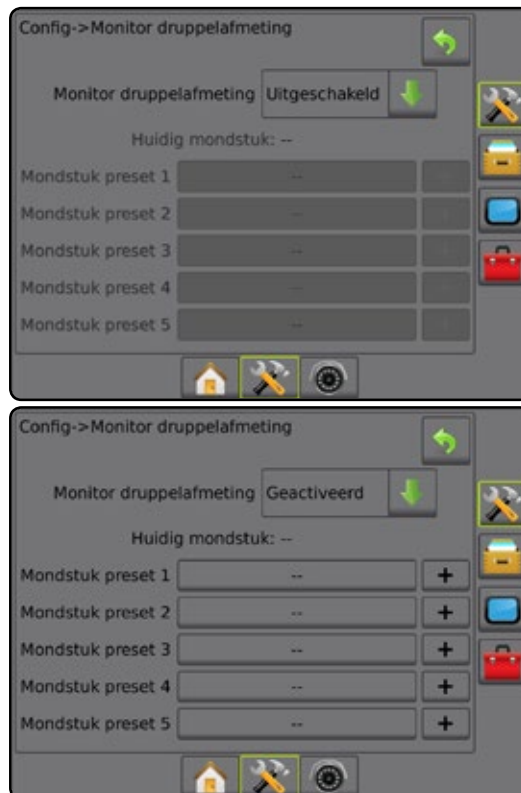
## Monitor druppelafmeting in-/uitschakelen

Schakel de monitor druppelafmeting (DSM) in of uit.

1. Druk op de pijl OMLAAG  om de optielijst te openen.
2. Kies:
  - ▶ Geactiveerd
  - ▶ Uitgeschakeld

Wanneer de DSM is "uitgeschakeld", worden alle mondstuk- en configuratiefuncties uitgeschakeld (de opties zijn lichtgrijs).

Figuur 9-4: Opties voor in- en uitgeschakelde DSM

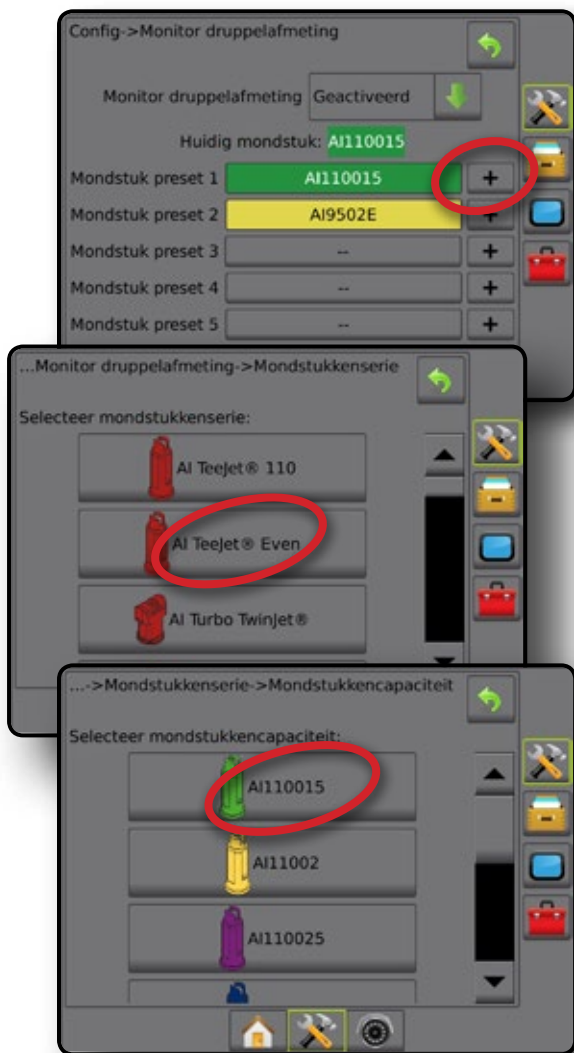


## Mondstuk preset

Met de mondstukpresets kunnen vijf mondstukken worden opgeslagen, zodat hun respectievelijke configuraties snel kunnen worden opgeroepen.

1. Druk op **+**.
2. Kies een TeeJet-mondstukserie.
3. Selecteer de mondstukcapaciteit.

Figuur 9-5: Mondstuk preset



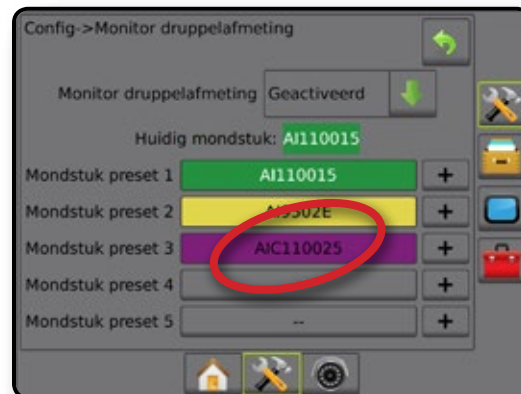
## Huidig mondstuk

'Huidig mondstuk' toont het actieve mondstuk, zodat u informatie over de huidige druppelafmeting kunt vaststellen. De mondstukken dienen vooraf ingesteld te zijn: anders kunnen ze niet geselecteerd worden.

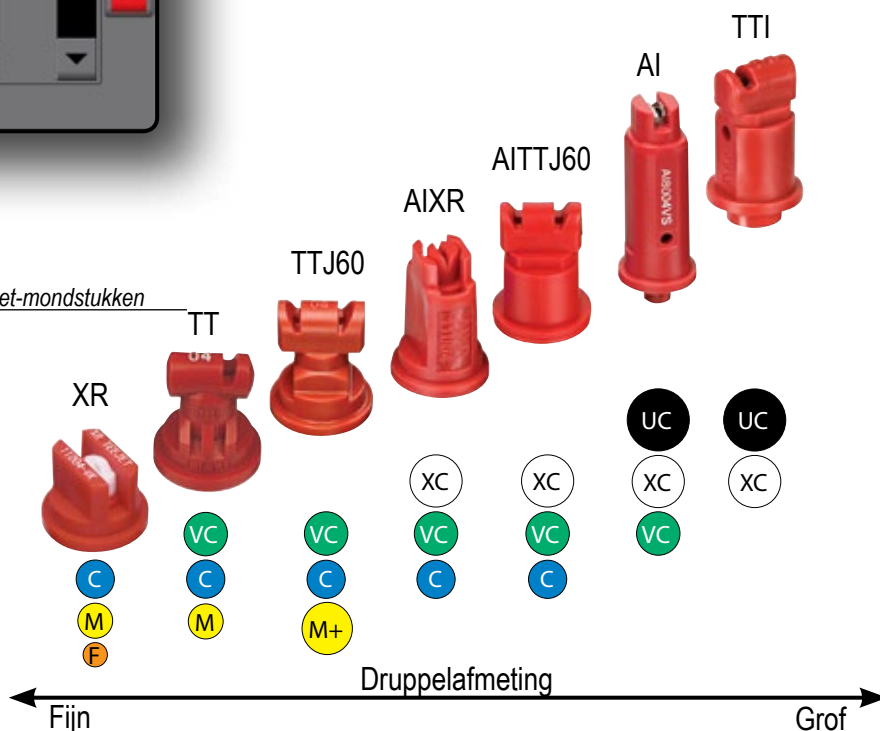
1. Kies het gewenste mondstuk.

Het geselecteerde mondstuk is ook zichtbaar op het scherm Druppel-/Drukstatus. Dit scherm is toegankelijk via de statusbalk op de navigatieschermen.

Figuur 9-7: Huidig mondstuk



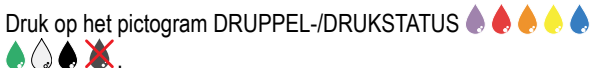
Figuur 9-6: Druppelafmetingen voor bepaalde TeeJet-mondstukken



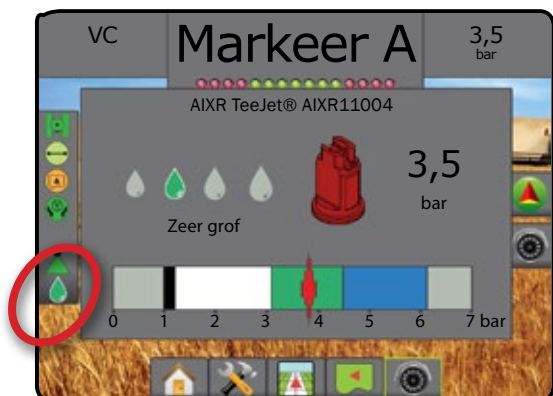
WERKING VAN DE MONITOR VOOR DE DRUPPELAFMETING

**Statusbalk**




Het scherm met de druppel-/drukstatus toont informatie over de huidige status van de druppelafmeting en de systeemdruk.

1. Druk op het pictogram DRUPPEL-/DRUKSTATUS .
2. Druk ergens op het scherm om terug te keren naar het navigatiescherm.

*Figuur 9-8: Druppel-/drukstatus*



**Druppel-/drukstatus**

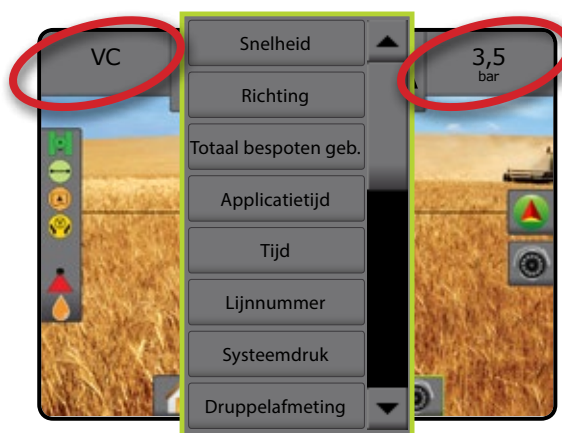
-  Kleur = geactiveerd. De kleur van de druppel is direct gerelateerd aan de huidige druppelafmeting. De volgende kleuropties zijn mogelijk: 
-  Doorgekruisd = uitgeschakeld
- Geen pictogram = er is geen druksensorinterfacet op het systeem geïnstalleerd

**Navigatiebalk**

De navigatiebalk houdt u op de hoogte over de door u gekozen informatie, waaronder de huidige systeemdruk en de huidige druppelafmeting.

1. Druk op het vak SELECTEERBARE INFORMATIE.
2. Kies uit:
  - ▶ Systeemdruk – hiermee wordt de huidige systeemdruk getoond
  - ▶ Druppelafmeting – hiermee wordt de druppelafmeting van het huidige mondstuk getoond
3. Druk buiten het selectievakje om terug te keren naar het navigatiescherm.

*Figuur 9-9: Selecteerbare informatie in de navigatiebalk*



**Druppelafmetinggrafiek**

Een belangrijk punt om in gedachte te houden bij de keuze voor een sproeimondstuk dat een druppelomvang in een van de acht categorieën produceert, is dat een mondstuk verschillende druppelomvangclassificaties kan produceren bij verschillende drukken. Een mondstuk kan bij lage druk middelgrote druppels produceren, terwijl fijne druppels worden geproduceerd wanneer de druk wordt opgevoerd.

Categorie	Symbool	Kleurcode
Zeer fijn	XF	Violet
Sehr fijn	VF	Rood
Fein	F	Oranje
Mittel	M	Geel
Grob	C	Blauw
Sehr Grof	VC	Groen
Extrem grof	XC	Wit
Zeer grof	UC	Zwart



## Specificaties

Afmetingen	Matrix Pro 570GS	16,15 x 14,91 x 5,84 cm
	Matrix Pro 840GS	27,0 x 18,0 x 6,0 cm
Gewicht	Matrix Pro 570GS	0,794 kg
	Matrix Pro 840GS	1,06 kg
Verbinding	Voeding/CAN	8-pins Conxall
	Camera	5-pins Conxall
	Snelheid/Status	8-pens Conxall  <i>WAARSCHUWING! Sommige oorspronkelijke Matrix-consoles hebben een 4-pins conxall kabelaanluiting. De 4-pins en 8-pins snoeren zijn NIET verwisselbaar.</i>
Omgeving	Opslagtemperatuur	-10 tot +70°C
	Werktemperatuur	0 tot +50°C
	Vochtigheid	90% niet-condenserend
Beeldscherm	Matrix Pro 570GS	320 x 240 resolutie 14,5 cm
	Matrix Pro 840GS	800 x 600 resolutie 21,3 cm
Ingang/uitgang		USB 2.0
Vereisten voeding		< 9 watt @ 12 V, gelijkstroom

## Copyrights

© 2013 TeeJet Technologies. Alle rechten voorbehouden. Geen enkel deel van dit document of de erin beschreven computerprogramma's mogen worden gekopieerd, gefotokopieerd, vertaald of verkleind in welke vorm of op welke manier dan ook, elektronisch of machineleesbaar, via een opname of anderszins zonder voorafgaande schriftelijke toestemming van TeeJet Technologies.

## Handelsmerken

Tenzij anders aangegeven zijn alle andere merk- of productnamen handelsmerken of geregistreerde handelsmerken van hun respectievelijke bedrijven of organisaties.

## Beperkte aansprakelijkheid

TEEJET TECHNOLOGIES LEVERT DIT MATERIAAL ZOALS "HET IS" ZONDER WELKE VORM VAN AANSPRAKELIJKHEID DAN OOK. ER WORDT GEEN AANSPRAKELIJKHEID GEACCEPTTEERD VOOR COPYRIGHT OF PATENT. IN GEEN ENKEL GEVAL IS TEEJET TECHNOLOGIES AANSPRAKELIJK TE STELLEN VOOR: VERLIES VAN ZAKELIJKE TRANSACTIES, VERLIES VAN WINST, VERLIES VAN DATA, VERLIES AAN KLANTEN, GELEDEN SCHADE IN WELKE VORM DAN OOK EN ALLE ANDERE MOGELIJKE SCHADE ZOALS OOK SCHADE AAN GEWASSEN/GROND IN DE MEESTE BREDE ZIN VAN HET WOORD, EVENALS TOEGEBRACHTE SCHADE AAN DERDEN ZELFS ALS TEEJET TECHNOLOGIES GEADVISEERD IS DAT DERGELIJKE SCHADE KAN VOORKOMEN DOOR TEEJET TECHNOLOGIES SOFTWARE.

# MATRIX<sup>®</sup> PRO GS

## GEBRUIKERSHANDLEIDING

---

### Productupgrades beschikbaar

- FieldPilot<sup>®</sup> Auto-sturen
- UniPilot<sup>®</sup> Geassisteerd sturen
- BoomPilot<sup>®</sup> automatische bediening van gieksectie
- Module voor gyro kantelsysteem
- Videoselectiemodules voor maximaal 8 camera's
- Upgrades voor externe GPS-ontvanger of antenne
- Fieldware<sup>®</sup> Link toepassing voor van uitgebreid gegevensbeheer
- Druksensorset voor druppelmonitor



TeeJet Technologies  
1801 Business Park Drive  
Springfield, Illinois 62703  
USA

[www.teejet.com](http://www.teejet.com)

TeeJet Aabybro  
Mølhavevej 2  
DK 9440 Aabybro  
Denemarken

A Subsidiary of  **Spraying Systems Co.**<sup>®</sup>

98-05273-NL R4 Dutch/Nederlands  
© TeeJet Technologies 2013